

目录

第一部分 单项选择题	3
一、计算机网络管理员知识模块（10001~10300，共 300 道题）	3
二、三维数据采集与处理知识模块（10301~10450，共 150 道题）	32
三、VR 应用知识模块（10501~10800，共 300 道题）	54
四、3D 打印知识模块（10801-11000，共 200 道题）	111
第二部分 判断题 1000 题	1299
计算机网络管理员知识模块（20001~20300，共 200 道题）	129
VR 知识模块（20501~20700，共 200 道题）	1399
3D 打印知识模块（20801-21000，共 200 道题）	149
三维数据采集与处理知识模块（20301~20450，共 150 道题）	1599

理论题组卷规则：

考试时间 30 分钟，从题库中由计算机随机抽取。
选择题 60 题，判断题 40 题。

抽取原则：

第一部分单项选择题

计算机网络管理员知识模块 300 道单项选择题随机抽取 20 题；
三维数据采集与处理知识模块 150 道单项选择题中随机抽取 10 题；
VR 应用知识模块 300 道单项选择题中随机抽取 20 题；
3D 打印知识模块 200 道单项选择题中随机抽取 10 题；

第二部分判断题

计算机网络管理员知识模块随机抽取 10 题；
三维数据采集与处理知识模块随机抽取 10 题；
VR 应用知识模块随机抽取 10 题；
3D 打印知识模块随机抽取 10 题。

第一部分单项选择题，

一、计算机网络管理员知识模块（10001-10300，共 300 道题）

10001. 重新执行上一个命令的最快方法是（ A ）。

- A. 按ENTER 键 B. 按空格键 C. 按ESC 键 D. 按F1 键

10002. 在设计数据计算机处理中，对于数据之间具有函数关系的数表常采用的处理方法为（ C ）

- 数组赋值 B. 建立数据文件 C. 拟合公式 D. 建立数据库

10003. 衡量主机的指标中，MIPS 指标可以衡量主机的（ D ）

- A. 内存大小 B. 像素 C. 尺寸 D. 速度

10004. 用图形扫描仪得到的图形信息是（ C ），需要进行矢量化处理才能被 CAD 系统接受。

- A. 线性图形 B. 曲线图形 C. 点阵图形 D. 矢量图形

10005. 现行数据库系统中，常用的数据模型有三种：层次模型、网状模型和（ D ）

- A 三维模型 B 特征造型 C表面模型 D关系模型

10006. TCP / IP 体系结构中的 TCP 协议所提供的服务是（ C ）

- A. 链路层服务 B. 网络层服务 C. 传输层服务 D. 应用层服务

10007. 信息和它在时域中的位置之间没有任何关系，信息只是按信头中的标志来区分，这种复用方式属于（ C ）

- A. 频分多路复用 B. 波分多路复用
C. 异步时分多路复用 D. 同步时分多路复用

10008. CSMA/CD 的代价是用于检测冲突所花费的时间。对于基带总线而言，最坏情况下用于检测一个冲突的时间等于任意两个站之间最大传播时延的（ B ）

- A. 1 倍 B. 2 倍 C. 3 倍 D. 4 倍

10009. 帧中继技术首先是淡化了交换设备上的层次概念，将数据链路层和网络层进行了融合，所以帧中继中只有（ A ）

- A. 物理层和链路层 B. 物理层和网络层 C. 链路层和网络层 D. 网络层和传输层

10010. 将一个局域网连入 Internet，首选的设备是（ A ）

- A. 路由器 B. 中继器 C. 网桥 D. 网关

10011. 下列有关网络安全的叙述中，正确的是(D)
- A. 网络中的不安全因素主要来自网络外部，网络内部是安全区
 - B. 对 Internet 的威胁分故意危害和无意危害，其中无意危害构不成坏影响
 - C. 有害信息侵入是网络的一种不安全因素，而信息泄露不属于安全性范畴
 - D. 防火墙用来过滤外部的访问，也过滤内部对因特网的访问
10012. 在开放的系统互连参考模型中，把传输的比特流划分为帧的层次是(B)
- A. 网络层
 - B. 数据链路层
 - C. 运输层
 - D. 分组层
10013. 下列关于 TCP/IP 协议簇叙述错误的是(C)
- A. TCP/IP 是 Internet 采用的协议标准，也是全世界采用的最广泛的工业标准
 - B. 实际上，TCP/IP 是一个协议的系列，用于将各种计算机和数据通信设备组成实际的计算机网
 - C. TCP/IP 协议系列分成物理层、网络层、传输层、应用层等四个层次的结构
 - D. TCP/IP 协议系列分成网络接口、网络层、传输层、应用层等四个层次的结构
10014. 管理计算机通信的规则称为(A)
- A. 协议
 - B. 介质
 - C. 服务
 - D. 网络操作系统
10015. 在 OSI 模型中，第 N 层和其上的 N+1 层的关系是(A)
- A. N 层为 N+1 层服务
 - B. N+1 层将从 N 层接收的信息增加了一个头
 - C. N 层利用 N+1 层提供的服务
 - D. N 层对 N+1 层没有任何作用
10016. DNS 是用来解析下列各项中的哪一项(B)
- A. IP 地址和 MAC 地址
 - B. 用户名和 IP 地址
 - C. TCP 名字和地址
 - D. 主机名和传输层地址
10017. 要控制网络上的广播风暴，可以采用哪个手段(A)
- A. 用路由器将网络分段
 - B. 用网桥将网络分段
 - C. 将网络转接成 10BaseT
 - D. 用网络分析仪跟踪正在发送广播信息的计算机
10018. 第三层交换即相当于交换机与什么设备合二为一(D)
- A. 交换机
 - B. 网桥
 - C. 中继器
 - D. 路由器
10019. 请判断下列叙述中哪一个是正确的(C)
- A. 时分多路复用是将物理信道的总带宽分割成若干个子信道，该物理信道同时传输各子信道的信号
 - B. 虚电路传输方式类似于邮政信箱服务，数据报服务类似于长途电话服务
 - C. 多路复用的方法中，从性质上来说，频分多路复用较适用于模拟信号传输，而时分多路

复用较适用于数字信号传输

D. 即使采用数字通信方式,也需要同模拟通信方式一样,必须使用调制解调器

10020. 工作在大多数层和最高层的设备是 (D)

- A. 路由器 B. 网桥 C. 交换机 D. 网关

10021. 域名 http://www.njust.edu.cn 由 4 个子域组成,其中哪个表示主机名
(B)

- A. www B. njust C. edu D. cn

10022. 以下不属于网络操作系统的软件是 (B)

- A. Netware B. WWW C. Linux D. Unix

10023. 某一速率为 100M 的交换机有 20 个端口,则每个端口的传输速率为 (A)

- A. 100M B. 10M C. 5M D. 2000M

10024. 以下各项中,属于虚电路操作特点的是 (C)

- A. 每个分组自身携带有足够的信息,它的传送是被单独处理的
B. 在整个传送过程中,不需建立虚电路
C. 使所有分组按顺序到达目的系统
D. 网络节点要为每个分组做出路由选择

10025. Internet 的基本结构与技术起源于 (B)

- A. DECnet B. ARPANET C. NOVELL D. ALOHA

10026. 关于 WWW 服务,以下哪种说法错误(D)

- A. WWW 服务采用的主要传输协议是 HTTP
B. WWW 服务以超文本方式组织网络多媒体信息
C. 用户访问 Web 服务器可以使用统一的图形用户界面
D. 用户访问 Web 服务器不需要知道服务器的 URL 地址

10027. 在使用 E-mail 前,需要对 Outlook 进行设置,其中 ISP 接收电子邮件的服务器称为什么服务器 (B)

- A. SMTP B. POP3 C. DNS D. FTP

10028. 企业内部网是采用 TCP/IP 技术,集 LAN、WAN 和数据服务为一体的一种网络,它也称为 (B)

- A. 局域网 B. Intranet C. 广域网 D. Internet

10029. 在企业内部网与外部网之间,用来检查网络请求分组是否合法,保护网络资源

不被非法使用的技术是 (A)

- A. 防火墙技术 B. 防病毒技术 C. 差错控制技术 D. 流量控制技术

10030. 网卡是完成什么功能的 (C)

- A. 物理层 B. 数据链路层 C. 物理和数据链路层 D. 数据链路层和网络层

10031. 在 Windows Server 2003 的 TCP/IP 网络中, 对 IP 地址可以 (D)

- A. 通过 DHCP 和 DNS 设定 B. 默认网关设定
C. 通过子网掩码 D. 通过 DHCP 和人工设定

10032. OSI 标准是由谁制订的 (D)

- A. CCITT B. IEEE C. ECMA D. ISO

10033. 以下选项中, 具有抗干扰性强, 保密性好的是 (C)

- A. 数字传输 B. 模拟传输 C. 数字数据 D. 模拟数据

10034. 使用缺省的子网掩码, IP 地址 201.100.200.1 的主机网络编号和主机编号分别是 (C)

- A. 201.0.0.0 和 100.200.1 B. 201.100.0.0 和 200.1
C. 201.100.200.0 和 1 D. 201.100.200.1 和 0

10035. 将域名转换为 IP 地址是由什么服务器完成的 (C)

- A. WINS B. DHCP C. DNS D. IIS

10036. 在数据通信中, 将数字信号变换为模拟信号的过程称为 (D)

- A. 编码 B. 解码 C. 解调 D. 调制

10037. 在 10Base-T 总线网中, 计算机与集线器之间双绞线的最大长度是多少米 (D)

- A. 500 B. 185 C. 2.5 D. 100

10038. Windows Server 2003 系统安装时, 自动产生的管理员用户名是 (C)

- A. guest B. IUSR_NT C. administrator D. everyone

10039. 分布在一座大楼或一集中建筑群中的网络可称为 (A)

- A. LAN B. 广域网 C. 公用网 D. 专用网

10040. C 类地址的缺省子网掩码是 (B)

- A. 255.255.255.128 B. 255.255.255.0

C. 255.255.0.0

D. 255.0.0.0

10041. 在 OSI 的 7 层模型中, 主要功能是为上层用户提供共同的数据或信息语法表示转换, 也可进行数据压缩和加密的层次为(C)

A. 会话层

B. 网络层

C. 表示层

D. 运输层

10042. A 类 IP 地址的主机标识域为(C)

A. 8 位

B. 16 位

C. 24 位

D. 32 位

10043. 异步传输模式能最大限度地发挥什么技术的优点(D)

A. 电路交换

B. 报文交换

C. 报文交换和电路交换

D. 电路交换和分组交换

10044. 对于交互通信来说, 适合的技术是(C)

A. 电路交换技术

B. 报文交换技术

C. 分组交换技术

D. 无

10045. 以太网传输技术的特点是(D)

A. 能同时发送和接收帧、不受 CSMA/CD 限制

B. 能同时发送和接收帧、受 CSMA/CD 限制

C. 不能同时发送和接收帧、不受 CSMA/CD 限制

D. 不能同时发送和接收帧、受 CSMA/CD 限制

10046. LAN 参考模型可分为物理层(A)

A. MAC, LLC 等三层

B. LLC, MHS 等三层

C. MAC, FTAM 等三层

D. LLC, VT 等三层

10047. 在 OSI 的 7 层模型中, 物理层是指(C)

A. 物理设备

B. 物理媒体

C. 物理连接

D. 物理信道

10048. 在两个单独的网络上的工作用户, 为了进行网间互连采用什么协议(B)

A. X.21 协议

B. X.25 协议

C. X.75 协议

D. X.21bis 协议

10049. 网络服务质量的划分是根据什么为依据的(A)

A. 用户要求

B. 系统要求

C. 系统环境

D. 系统规定

10050. 媒体访问控制方法, 对网络特性起十分重要作用, 它是(C)

A. 选择传输媒体的方法

B. 确定数据在媒体中传输方式的方法

C. 将传输媒体的频带有效地分配给网上各站点的方法

D. 数据链路操作方法

10051. 下列媒体传输技术中属于无线媒体传输技术的是(D)

A. 光纤传输技术 B. 双绞传输技术 C. 同轴电缆传输技术 D. 红外线传输技术

10052. CPU 可直接访问的存储器是(C)

A. 硬盘 B. 软盘 C. 主存 D. 光盘

10053. 世界上第一台通用电子数字计算机 ENIAC 使用什么作为电子器件? (B)

A. 晶体管 B. 电子管 C. 大规模集成电路 D. 超大规模集成电路

10054. 冯·诺依曼型计算机的设计思想是(C)

A. 存储数据并按地址顺序执行 B. 存储程序并按地址逆序执行

C. 存储程序并按地址顺序执行 D. 存储程序并乱序执行

10055. 在主存和 CPU 之间增加 cache 存储器的目的是(C)

A. 增加内存容量 B. 提高内存的可靠性

C. 解决 CPU 与内存之间的速度匹配问题 D. 增加内存容量, 同时加快存取速度

10056. X.25 分组交换网采用的线路复用方式为(C)

A. 频分多路复用 B. 同步时分多路复用

C. 异步时分多路复用 D. 独占信道

10057. 公共数据网一般都采用(A)

A. 分组交换 B. 报文交换 C. 电路交换 D. 分组交换与电路交换结合

10058. 若两台主机在同一个子网中, 则两台主机的 IP 地址分别与它们的子网掩码相“与”的结果一定(C)

A. 为全 0 B. 为全 1 C. 相同 D. 不同

10059. 采用 IPV6 规范, 其 IP 地址的位数为(C)

A. 32 位 B. 64 位 C. 128 位 D. 60 位

10060. 在 TCP/IP 环境下, 网络层有一组协议将 IP 地址转换为相应物理网络地址, 这组协议即是(A)

A. ARP B. RARP C. ICMP D. FTP

10061. 传输控制协议 TCP 在 IP 协议的基础上, 提供端到端的可靠传输, 它对应于 OSI 参考模型的(C)

A. 应用层 B. 会话层 C. 运输层 D. 网络层

10062. 51. TCP/IP 协议集中使客户可以灵活地向远地传输文件或从远地取文件的协议

为(D)

A. Telnet B. SNMP C. DNS D. FTP

10063. 以虚拟软盘方式实现硬盘共享的软件必须具有四方面的功能，即用户管理、盘卷管理、信号量管理和(A)

A. 安装管理 B. 备份管理 C. 计账管理 D. 文件管理

10064. 日常所说的“上网访问网站”，就是访问存放在什么上的文件(D)

A. 网关 B. 网桥 C. 路由器 D. Web 服务器

10065. TCP/IP 网络类型中，提供端到端的通信的是(B)

A. 应用层 B. 传输层 C. 网络层 D. 网络接口层

10066. 计算机网络系统中广泛使用的 DES 算法属于(C)

A. 不对称加密 B. 不可逆加密 C. 对称加密 D. 公开密钥加密

10067. 以下 IP 地址中，为 B 类地址的是(B)

A. 112. 213. 12. 23 B. 210. 123. 23. 12 C. 23. 123. 213. 23 D.

156. 123. 32. 12

10068. 调制解调器(MODEM)的主要功能是(D)

A. 模拟信号的放大 B. 数字信号的整形
C. 数字信号的编码 D. 模拟信号与数字信号的转换

10069. 一般认为决定局域网特性的主要技术有三个，它们是(C)

A. 传输媒体、差错检测方法和网络操作系统
B. 通信方式、同步方式和拓朴结构
C. 传输媒体、拓朴结构和媒体访问控制方法
D. 数据编码技术、媒体访问控制方法和数据交换技术

10070. 完整的计算机系统应包括(A)

A. 配套的硬件设备和软件设备 B. 外部设备和主机
C. 主机和实用程序 D. 运算器、存储器、控制器

10071. 构成中央处理器的两个主要部分是(D)

A. 控制器和寄存器 B. 运算器和寄存器
C. 控制器和存储器 D. 控制器和运算器

10072. 以下 IP 地址中，为 B 类地址的是(A)

- A. 159.147.68.57 B. 218.2.135.1 C. 23.123.213.23 D. 112.213.12.23
10073. 一般来说, 用户上网要通过因特网服务提供商, 其英文缩写为 (D)
- A. IDC B. ICP C. ASP D. ISP
10074. 两台计算机利用电话线路传输数据信号时必备的设备是 (B)
- A. 网卡 B. MODEM C. 中继器 D. 同轴电缆
10074. 在使用 E-mail 前, 需要对 Outlook 进行设置, 其中 ISP 接收电子邮件的服务器称为什么服务器 (A)
- A. POP3 B. SMTP C. DNS D. FTP
10075. TCP/IP 体系结构中的 TCP 和 IP 所提供的服务分别为 (D)
- A. 链路层服务和网络层服务 B. 网络层服务和运输层服务
C. 运输层服务和应用层服务 D. 运输层服务和网络层服务
10076. 局域网与广域网、广域网与广域网的互联是通过哪种网络设备实现的?
(B)
- A. 服务器 B. 路由器 C. 网桥 D. 交换机
10077. 在 Internet 上执行域名到 IP 地址转换功能的服务器是 (C)
- A. DHCP 服务器 B. WINS 服务器 C. DNS 服务器 D. WWW 服务器
10078. 关于组的叙述以下哪种正确 (A)
- A. 组帐号的权限自动应用于组内的每个用户帐号访问权限
B. 组只是为了简化系统管理员的管理, 与访问权限没有任何关系
C. 创建组后才可以创建该组中的用户
D. 组中的所有成员一定具有相同的网络
10079. 以下网络拓扑结构中, 具有一定集中控制功能的网络是 (C)
- A. 总线型网络 B. 环型网络 C. 星型网络 D. 全连接型网络
10080. 一个用户对系统管理员说他忘记了登录密码, 无法登录。系统管理员有什么办法让他登录 (B)
- A. 为他创建一个新的不带密码的用户帐号
B. 使用 User Manager 来修改他的密码, 并对这个帐号的策略进行设置, 使他在下

次登录时必须修改密码。然后告诉这个用户新的密码，并告诉他下次登录时必须修改这个密码

C. 告诉用户再试着用其它密码进行登录，希望他能突然回忆起原来的密码

D. 修改该用户的密码并对这个帐号的策略进行设置，使他的密码永不失效并且不能被修改

10081. 一座大楼内的一个计算机网络系统，属于(B)

A. PAN B. LAN C. MAN D. WAN

10082. 某使用 Windows 2003 Server 的工作环境中 A、B、C 等多部门共用一台打印机，现在 A 部门希望在某个时间内该部门的人禁用打印机，最好的作法是 (A)

A. 给 A 部门的人创建一个组，将 A 部门的所有计算机归入该组，对该组的打印机控制存取列表设置一个禁止访问控制权限

B. 给整个工作环境中计算机的打印机控制存取列表设置一个禁止访问控制权限

C. 拆除网络打印机

D. 分别给 A 部门所有计算机的打印机控制存取列表设置一个禁止访问控制权限

10083. 检查网络连通性的应用程序是 (B)

A. ARP B. PING C. BIND D. DNS

10084. 计算机操作系统是一种 (B)

A. 应用程序 B. 系统程序 C. 用户程序 D. 中间程序

10085. UG NX 是一种 (A)

A. 应用程序 B. 系统程序 C. 用户程序 D. 中间程序

10086. 3DMAX 是一种 (A)

A. 应用程序 B. 系统程序 C. 用户程序 D. 中间程序

10087. 目前我们所说的个人台式商用机属于(C)

A. 巨型机 B. 中型机 C. 微型机 D. 小型机

10088. 连接到 Internet 上的每台主机都有一个 IP 地址，下面不能作为 IP 地址的是 (D)

A. 201.109.39.68 B. 120.34.0.18 C. 210.18.33.48 D. 127.0.257.1

10089. E-mail 地址中用户名和邮件所在服务器名之间的分隔符号是 (B)

- A. # B. @ C. \$ D. &
10090. 因特网 (Internet) 的起源可追溯到它的前身 (A)
- A. ARPANET B. DECnet C. NSFNET D. Ethernet
10091. 在局域网中, 由于距离近以及数字电路器件价格的下降, 所以更具优越性的传输技术是 (A)
- A. 数字传输 B. 以上均不对 C. 模拟-数字混合传输 D. 模拟传输
10092. 计算机的内存若为 16MB, 则表示其容量是多少 KB? (A)
- A. 16384 B. 16 C. 32767 D. 16000
10093. 下列数中, 最大的数是 (A)
- A. (10011001)₂ B. (227)₈ C. (98)₁₆ D. (152)₁₀
10094. 在小型或微型计算机里, 普遍采用的字符编码是 (B)
- A. BCD 码 B. ASCII 码 C. 16 进制 D. 格雷码
10095. 32 位的彩色深度是指同屏幕的最大颜色数为 (A)
- A. 65536 B. 256K C. 16M D. 4G
10096. 从互连网络的结构看, 网桥属于 DCE 级的端到端的连接, 从协议层次看, 网桥工作于 (B)
- A. 物理层范畴 B. 链路层范畴 C. 网络层范畴 D. 传输层范畴
10097. 每一个 Web 页面, 包括主页都有一个唯一的地址, 通常称该地址为 (D)
- A. Web 页面地址 B. 主页地址
- C. 网页搜索地址 D. 统一资源定位器 URL
10098. 以下选项中, 属于虚电路操作特点的是 (C)
- A. 每个分组自身携带有足够的信息, 它的传送是自寻址的
- B. 在整个传送过程中, 不需建立虚电路
- C. 使所有分组按顺序到达目的系统
- D. 网络节点要为每个分组做出路由选择
10099. WWW 网页文件的编写语言及相应的支持协议分别为 (C)
- A. HTML, HTPT B. HTTL, HTTP C. HTML, HTTP D. 以上均不对
10100. 114. 下列 IP 地址中属于 B 类地址的是 (D)

- A. 98.62.53.6 B. 200.245.20.11 C. 221.121.16.12 D. 130.53.42.10
10101. 就同步方式而言，异步通信属于（ C ）
- A. 自同步 B. 外同步 C. 群同步 D. 位同步
10102. 采用半双工通信方式，数据传输的方向性结构为（ C ）
- A. 只能在一个方向上传输 B. 可以在两个方向上同时传输
C. 可以在两个方向上传输，但不能同时进行 D. 以上均不对
10103. 计算机网络的主要功能有数据传输、进行分布处理以及（ C ）
- A. 共享数据库 B. 提高计算机的可靠性
C. 资源共享 D. 使用服务器上的硬盘
10104. IP 地址 202.116.44.67 属于（ C ）
- A. A 类 B. B 类 C. C 类 D. D 类
10105. 按照对介质存取方法，局域网可以分为以太网、令牌总线网和（ C ）
- A. 星型网 B. 树型网 C. 令牌网 D. 环型网
10106. 为实现计算机网络的一个网段的通信电缆长度的延伸，应选择（ B ）
- A. 网桥 B. 中继器 C. 网关 D. 路由器
10107. 计算机网络的拓扑结构是指（ B ）
- D. 计算机网络的物理组成 B. 计算机网络的物理连接形式
B. 计算机网络的协议集合 C. 计算机网络的体系结构
10108. 局域网是在小范围内组成的计算机网络，其范围一般是（ D ）
- A. 在五十公里以内 B. 在一百公里以内
C. 在二十公里以内 D. 在十公里以内
10109. 在网络体系结构中，OSI 表示（ A ）
- A. Open System Interconnection B. Open System Information
C. Operating System Interconnection D. Operating System Information
- on
10110. Windows Server 2003 网络中打印服务器是指（ D ）
- A. 含有打印队列的服务器 B. 连接了打印机的服务器
C. 连接在网络中的打印机 D. 安装了打印服务程序的服务器
10111. Windows Server 2003 安装成功后，能够设置文件访问安全属性的分区是

(B)

A. FAT32 B. NTFS C. FAT16 D. 基本分区

10112. 网络用户不包括 (D)

A. 网络操作员 B. 普通用户 C. 系统管理员 D. 网络维修人员

10113. OSI/RM 参考模型的七层协议中低三层是 (C)

A. 会话层、总线层、网络层 B. 表示层、传输层、物理层

C. 物理层、数据链路层、网络层 D. 逻辑层、发送层、接收层

10114. 计算机网络的体系结构是指 (A)

A. 计算机网络的分层结构和协议的集合 B. 计算机网络的连接形式

C. 计算机网络的协议集合 D. 由通信线路连接起来的网络系统

10115. 局域网的硬件组成包括网络服务器、网络适配器、网络传输介质、网络连接部件和 (B)

A. 发送设备和接收设备 B. 网络工作站

C. 配套的插头和插座 D. 代码转换设备

10116. TCP/IP 协议的 IP 层是指 (C)

A. 应用层 B. 传输层 C. 互连层 D. 网络接口层

10116. 下列什么信号发送不需编码 (C)

A. 数字数据模拟信号发送 B. 数字数据数字信号发送

C. 模拟数据模拟信号发送 D. 模拟数据数字信号发送

10117. Windows Server 2003 系统规定所有用户都是什么组成员 (C)

A. Administrators B. groups C. everyone D. guest

10118. 具有冲突检测的载波侦听多路访问技术 (CSMA/CD), 只适用于什么网络拓扑结构 (C)

A. 令牌总线型 B. 环型 C. 总线型 D. 网型

10119. 总线结构的网络, 采用什么传输信息 (A)

A. 随机争用传输媒体方式 B. 令牌传递方式

C. 类似电话系统的电路交换协议 D. 逻辑环方式

10120. 在 Windows Server 2003 系统中安装 IIS 后, 发布网站主页的缺省路径是

(A)

A. C:\IntePub\wwwroot B. C:\IntePub\ftproot

C. C:\IntePub\ghroot D. C:\My Document

10121. IP 地址 127.0.0.1 是什么地址 (D)

A. A 类 B. B 类 C. C 类 D. 测试

10122. 类似于传统的电话交换方式, 用户在开始通信前, 必须申请建立一条从发送端到接收端的物理信道, 并且在双方通信期间始终占用该信道, 这样的交换方式属于

(A)

A. 电路交换 B. 报文交换 C. 分组交换 D. 信元交换

10123. 模拟数据也可以用数字信号来表示。对于声音数据来说, 完成将模拟数据转换为数字信号的设施为(A)

A. 编码解码器(CODEC)中的编码器 B. 编码解码器(CODEC)中的解码器

C. 调制解调器(MODEM)中的调制器 D. 调制解调器(MODEM)中的解调器

10124. 若码元速率为 2400 波特(Baud), 每个码元可取 8 种离散状态, 则相应的数据传输率为(B)

A. 4800bps B. 7200bps C. 9600bps D. 19200bps

10125. TCP/IP 体系结构中的 IP 协议所提供的服务是(D)

A. 应用层服务 B. 会话层服务 C. 传输层服务 D. 网络层服务

10126. 在 OSI 的 7 层模型中, 提供为建立、维护和拆除物理链路所需的机械的、电气的、功能的和规程的特性的层次是(C)

A. 网络层 B. 数据链路层 C. 物理层 D. 运输层

10127. 在 CSMA 技术中, 若算法规则为(1)如果介质是空闲的, 则可以立即发送。(2)如果介质是忙的, 则等待一个由概率分布决定的随机重发延迟后, 再重复前一步骤。该算法规则为(A)

A. 非坚持算法 B. 1-坚持算法 C. P-坚持算法 D. CSMA/CD 算法

10128. 利用现有的一对电话铜线, 为用户提供上、下行非对称的传输速率, 在原有普通电话线实现一种新的高速宽带技术, 这种技术称为(D)

A. VDSL 技术 B. SDSL 技术 C. HDSL 技术 D. ADSL 技术

10129. ATM 网络中的信元实际上就是分组, ATM 信元及信头的字节数分别为(C)

- A. 48, 5 B. 5, 48 C. 53, 5 D. 5, 53
10130. 具有更大的地址空间是 IPv6 的特征之一, 其地址的位数为(C)
- A. 96 位 B. 128 位 C. 256 位 D. 512 位
10131. 为了确保发送站点在传输时能检测到可能存在的冲突, CSMA/CD 数据帧的传输时延至少要等于信号传输时延的(D)
- A. 4 倍 B. 3 倍 C. 2.5 倍 D. 2 倍
10132. 局域网与广域网、广域网与广域网的互联是通过哪种网络设备实现的?
(C)
- A. 服务器 B. 网桥 C. 路由器 D. 交换机
10133. 如果发现网络变得很慢, 经过观察, 发现网络冲突增加很多, 那么, 以下哪个情况不会引起此类故障(D)
- A. 电缆太长 B. 有网卡工作不正常 C. 网络流量增大 D. 电缆断路
10134. 在 Internet 上执行域名到 IP 地址转换功能的服务器是(A)
- A. DNS 服务器 B. DHCP 服务器 C. WINS 服务器 D. WWW 服务器
10135. 关于组的叙述以下哪种正确(B)
- A. 组中的所有成员一定具有相同的网络访问权限
- B. 组帐号的权限自动应用于组内的每个用户帐号
- C. 创建组后才可以在该组中创建用户
- D. 组只是为了简化系统管理员的管理, 与访问权限没有任何关系
10136. 一个用户对系统管理员说他忘记了登录密码, 无法登录。系统管理员有什么办法让他登录(C)
- A. 为他创建一个新的不带密码的用户帐号
- B. 修改该用户的密码并对这个帐号的策略进行设置, 使他的密码永不失效并且不能被修改
- C. 使用 User Manager 来修改他的密码, 并对这个帐号的策略进行设置, 使他在下次登录时必须修改密码。然后告诉这个用户新的密码, 并告诉他下次登录时必须修改这个密码
- D. 告诉用户再试着用其它密码进行登录, 希望他能突然回忆起原来的密码
10137. 连接到 Internet 上的每台主机都有一个 IP 地址, 下面不能作为 IP 地址的是

(D)

A. 201.109.39.68 B. 120.34.0.18 C. 21.18.33.48 D. 127.0.255.1

10138. IP 地址中, 网络部分和主机部分都为全 0 的地址表示 (C)

- A. 网络地址 B. 特定网段的广播地址
C. 所有网络 D. 本网段所有节点的广播地址

10139. 某使用 Windows 2003 Server 的工作环境中, 有 A、B、C 等多部门共用一台打印机, 现在 A 部门希望在某个时间内该部门的人禁用打印机, 最好的作法是 (C)

- A. 拆除网络打印机
B. 分别给 A 部门所有计算机的打印机控制存取列表设置一个禁止访问控制权限
C. 给 A 部门的人创建一个组, 将 A 部门的所有计算机归入该组, 对该组的打印机控制存取列表设置一个禁止访问控制权限
D. 给整个工作环境中计算机的打印机控制存取列表设置一个禁止访问控制权限

10140. 目前我们所说的个人台式商用机属于 (D)

- A. 巨型机 B. 中型机 C. 小型机 D. 微型机

10141. 下列数中, 最大的数是 (A)

- A. (10011001)₂ B. (227)₈ C. (98)₁₆ D. (152)₁₀

10142. 小型或微型计算机里, 普遍采用的字符编码是 (D)

- A. BCD 码 B. 16 进制 C. 格雷码 D. ASCII 码

10143. 在局域网中, 由于距离近以及数字电路器件价格的下降, 所以更具优越性的传输技术是 (B)

- A. 模拟传输 B. 数字传输 C. 模拟-数字混合传输 D. 以上均不对

10144. 网络节点仅根据自己收集到的有关信息做出路由选择的决定, 与其他节点不交换路由选择信息, 这种路由选择算法称为 (C)

- A. 分布路由选择 B. 集中路由选择 C. 独立路由选择 D. 固定路由选择

10145. 在 TCP/IP 体系结构中, TCP 和 IP 所提供的服务层次分别为 (B)

- A. 应用层和运输层 B. 运输层和网络层 C. 网络层和链路层 D. 链路层和物理层

10146. 采用 100BASE-T 物理层媒体规范, 其数据速率及每段长度分别为 (B)

- A. 100Mbps, 200m B. 100Mbps, 100m C. 200Mbps, 200m D. 200Mbps, 100m

10147. 下列 IP 地址中属于 B 类地址的是 (B)

- A. 98. 62. 53. 6
- B. 130. 53. 42. 10
- C. 200. 245. 20. 11
- D. 221. 121. 16. 12

10148. Internet 所采用的远程登录服务协议为 (C)

- A. Remote-Login
- B. R-Login
- C. Telnet
- D. FTP

10149. 以下选项中, 属于虚电路操作特点的是 (C)

- A. 每个分组自身携带有足够的信息, 它的传送是自寻址的
- B. 在整个传送过程中, 不需建立虚电路
- C. 使所有分组按顺序到达目的系统
- D. 网络节点要为每个分组做出路由选择

10150. 局域网 LAN 所采用的传输方式为 (B)

- A. “存储-转发”式
- B. 广播式
- C. 电路交换式
- D. 分散控制式

10151. 就同步方式而言, 异步通信属于 (D)

- A. 位同步
- B. 自同步
- C. 外同步
- D. 群同步

10152. 计算机网络的主要功能有数据传输、进行分布处理以及 (A)

- A. 资源共享
- B. 提高计算机的可靠性
- C. 共享数据库
- D. 使用服务器上的硬盘

10153. WWW 上的每一个网页 (Home Page) 都有一个独立的地址, 这些地址统称为 (D)

- A. 主机地址
- B. 网络地址
- C. 端口地址
- D. 统一资源定位器 (URL)

10154. 同步传输规程的特征是 (B)

- A. 字符间的同步和字符内比特间的同步
- B. 字符间的同步和字符内比特间的异步
- C. 字符间异步和字符内比特间的同步
- D. 字符间异步和字符内比特间的异步

10155. 根据用户要求和差错性质, 网络服务可划分为三种类型, 其中 A 型网络服务是 (C)

- A. 具有不可接受的残留差错率和故障通知率
- B. 具有不可接受的残留差错率和不可接受的故障通知率
- C. 具有可接受的残留差错率和故障通知率
- D. 具有可接受的残留差错率和不可接受的故障通知率

10156. 下列哪一种媒体传输技术是属于无线媒体传输技术(B)

- A. 光纤传输技术
- B. 红外线传输技术
- C. 同轴电缆传输技术
- D. 双绞线传输技术

10157. ISO 建议网络管理的基本功能包括故障管理、配置管理、性能管理、安全管理和(A)

- A. 计费管理
- B. 应用管理
- C. 设备管理
- D. 运营管理

10158. 在 TCP 协议中, 建立连接时需要将 () 字段中的 () 标志位位置 1。(D)

- A. 保留 ACK
- B. 保留 SYN
- C. 偏移 ACK
- D. 控制 SYN

10159. 一台主机正在检测所收到的帧的校验和, 这个动作发生在 OSI 模型的哪一层?
(B)

- A、物理层
- B、数据链路层
- C、网络层
- D、传输层

10160. 数据解封的过程是 (B) 。

- A. 段一包一帧一流一数据
- B. 流一帧一包一段一数据
- C. 数据一包一段一帧一流
- D. 数据一段一包一帧一流

10161. 一台十六口交换机, 每端口均为 10/100M 全双工自适应, 则该交换机的总线带宽为 (D)

- A、10M
- B、100M
- C、1.6G
- D、3.2G

10162. MAC 地址是一个 () 字节的二进制串, 以太网 MAC 地址由 IEEE 负责分配。以太网地址分为两个部分: 地址的前 () 个字节代表厂商代码, 后 () 个字节由厂商自行分配。(A)

- A、6, 3, 3
- B、6, 4, 2
- C、6, 2, 4
- D、5, 3, 2

10163. 当路由器接收的 IP 报文中的目标网络不在路由表中时, 将采取的策略是 (A)。

- A、丢掉该报文
- B、将该报文以广播的形式从该路由器的所有端口发出
- C、将报文退还给上级设备
- D、向某个特定的路由器请求路由

10164. 10BASE-T 使用标准的 RJ-45 接插件与 3 类或 5 类非屏蔽双绞线连接网卡与集线器。网卡与集线器之间的双绞线长度最大为(C)

- A. 15 米
- B. 50 米
- C. 100 米
- D. 500 米

10165. 一个拥有 80 个职员的公司, 不久的将来将扩展到 100 多人, 每个员工拥有一台计算机, 现要求将这些计算机连网, 实现资源共享, 最能满足此公司要求的网络类型是 (C)。

- A. 主机/终端 B. 对等方式 C. 客户/服务器方式 D. INTERNET
10166. 传输层提供的通信是下列通信中的哪一种(B)
- A. 节点-节点 B. 主机-主机 C. 进程-进程 D. 网络-网络
10167. 用户计算机通过拨号上网, 首先要连接到因特网的某个(A)
- A. ISP B. ICP C. WWW 服务器 D. Email 服务器
10168. 某计算机分配到的 IP 地址为 132. 2. 2. 2, 该 IP 地址属于(B)
- A. A 类 B. B 类 C. C 类 D. D 类
10169. Email 地址格式为用户名@主机域名, 通过下列哪一选项能把主机域名转换成 IP 地址(D)
- A. ARP B. URL C. RARP D. DNS
10170. 在 ATM 网络中每个交换节点对数据传输(D)
- A. 需进行流量和差错控制 B. 只进行流量控制不进行差错控制
- C. 只进行差错控制不进行流量控制 D. 不进行差错控制和流量控制
10171. 网络带宽是网络能够发送数据到目的主机的 (A)
- A. 速率 B. 最大值 C. 时间 D. 最小值
10172. 基于组播的系统的网络虚拟环境设计中最难的决定是在不同的组播级中划分(B)
- A. 数据流 B. 信息流 C. workflow D. 编码
10173. (C) 提供有关实体的动态位置, 方向和结构的最高层次细节
- A. 0通道 B. 中体通道 C. 全体通道 D. 刚体通道
10174. 网络虚拟环境划分技术带来的最大效率来自与通过利用一个特定服务器的客户端间的 () 降低中间服务器间的通信开销。(D)
- A. 数据流 B. 数据包 C. 信息分时 D. 信息定位
10175. 基于组播的系统的网络虚拟环境设计中最难的决定是在不同的组播级中划分(B)
- A. 数据流 B. 信息流 C. workflow D. 编码
10176. 网络带宽是网络能够发送数据到目的主机的 (A)
- A. 速率 B. 最大值 C. 时间 D. 最小值
10177. 基于组播的系统的网络虚拟环境设计中最难的决定是在不同的组播级中划分(B)
- A. 数据流 B. 信息流 C. workflow D. 编码
10178. 超文本是一个 (B) 结构

- A. 顺序的树形 B. 非线性的网状 C. 线性的层次 D. 随机的链式
10179. (C) 提供有关实体的动态位置, 方向和结构的最高层次细节
- A. I/O通道 B. 中体通道 C. 全体通道 D. 刚体通道
10180. DVR系统有4个基本组成部件, 下列哪一项不属于该部分? (C)
- A. 图形显示器 B. 通信和控制设备 C. 中央芯片 D. 数据网络
10181. 3ds max8.0是一种运行于windows操作平台的(C)系统
- A. 文字处理 B. 图像处理 C. 三维造型与动画制作 D. 数据处理
10182. 分布式虚拟现实(istributed Virtual Reality, DVR): 位于不同物理位置的多个用户或多个虚拟环境通过网络相联结, 进行信息(B)
- A. 传播与交互 B. 共享和交互 C. 传播与共享 D. 展示与传播
10183. 三次握手方法用于(A)。
- A. 传输层连接的建立 B. 数据链路层的流量控制
C. 传输层的重复检测 D. 传输层的流量控制
10184. 在计算机网络中, 所有的计算机均连接到一条通信传输线路上, 在线路两端连有防止信号反射的装置。这种连接结构被称为(A)。
- A. 总线结构 B. 环型结构 C. 星型结构 D. 网状结构
10185. 在OSI的七层参考模型中, 工作在第三层以上的网间连接设备是(C)。
- A. 集线器 B. 网关 C. 网桥 D. 中继器
10186. 世界上第一个计算机网络是(A)。
- A. ARPANET B. ChinaNet C. Internet D. CERNET
10187. 目前网络应用系统采用的主要模型是(B)
- A. 离散个人计算模型 B. 客户/服务器计算模型
C. 主机计算模型 D. 网络/文件服务器计算模型
10188. 采用专用线路通信时, 可以省去的通信阶段是(A)
- A. 建立通信线路 B. 建立数据传输链路
C. 传送通信控制信号和数据 D. 双方确认通信结束
10189. 通信系统必须具备的三个基本要素是(C)
- A. 终端、电缆、计算机 B. 信号发生器、通信线路、信号接收设备
C. 信源、通信媒体、信宿 D. 终端、通信设施、接收设备
10190. 普通家庭使用的电视机通过以下()设备可以实现上网冲浪漫游。(C)
- A. 调制解调器 B. 网卡 C. 机顶盒 D. 集线器
10191. 随着电信和信息技术的发展, 国际上出现了所谓“三网融合”的趋势, 下列不属于三网之一的是(D)。

- A. 传统电信网 B. 计算机网(主要指互联网)
C. 有线电视网 D. 卫星通信网
10192. 世界上第一个网络是在()年诞生。(B)
- A. 1946 B. 1969 C. 1977 D. 1973
10193. 假如收到1000000000个码元, 经检查有一个码元出错, 则误码率为: (D)
- A. 十的负二次方 B. 十的负四次方
C. 十的负六次方 D. 十的负九次方
10194. 在OSI 模型中, 一个层N 与它的上层(第N+1 层)的关系是什么? (A)
- A. 第 N 层为第 N+1 层提供服务。
B. 第 N+1 层把从第 N 层接收到的信息添一个报头。
C. 第 N 层使用第 N+1 层第通的服务。
D. 第 N 层与第 N+1 层相互没有影响。
10195. 两个不同的计算机类型能通信, 如果 (C)。
- A. 它们符合 OSI 模型 B. 它们都使用 TCP/IP
C. 它们都是兼容的协议组 D. 它们一个是 Macintosh, 一个是 Unix 工作站
10196. 系统可靠性最高的网络拓扑结构是 (B)。
- A. 总线型 B. 网状型 C. 星型 D. 树型
10197. 广域网提供两种服务模式, 对应于这两种服务模式, 广域网的组网方式有 (C)。
- A. 虚电路方式和总线型方式 B. 总线型方式和星型方式
C. 虚电路方式和数据报方式 D. 数据报方式和总线型方式
10198. Internet 是由 () 发展而来的。(B)
- A. 局域网 B. ARPANET C. 标准网 D. WAN
10199. 一个IP地址包含网络地址与 (C)。
- A. 广播地址 B. 多址地址
C. 主机地址 D. 子网掩码
10200. IPv4的32位地址共40多亿个, IPv6的128位地址是IPv4地址总数的 (C) 倍。
- A. 4 B. 96 C. 2 的 96 次方 D. 2 的 4 次方
10201. 在以下四个WWW网址中, 哪一个网址不符合WWW网址书写规则 (B)。
- A. www. 163. com B. www. nk. cn. edu
C. www. 863. org. cn D. www. tj. net. jp
10202. OSPF协议是 (A)。
- A. 域内路由协议 B. 域间路由协议
C. 无域路由协议 D. 应用层协议
10203. 在虚电路服务中分组的顺序 (A)。
- A. 总是按发送顺序到达目的站 B. 总是与发送顺序相反到达目的站
C. 到达目的站时可能不按发送顺序 D. 到达顺序是任意的
10204. 协议是 () 之间进行通信的规则或约定。(D)

- A. 同一结点上下层 B. 不同结点
C. 相邻实体 D. 不同结点对等实体
10205. 电子邮件服务器之间相互传递邮件通常使用的协议是 (B)。
A. PPP B. SMTP C. FTP D. EMAIL
10206. 下列哪种连接方式采用上、下行不对称的高速数据调制技术 (C)。
A. ISDN B. Cable Modem C. ADSL D. UML
10207. 在TCP/IP协议簇中, () 协议属于网络层的无连接协议。(A)
A. IP B. SMTP C. UDP D. TCP
10208. 设有2条路由21. 1. 193. 0/24和21. 1. 194. 0/24, 如果进行路由汇聚, 覆盖这2条路由的地址是 (C)。
A. 21. 1. 200. 0/22 B. 21. 1. 192. 0/23
C. 21. 1. 192. 0/21 D. 21. 1. 224. 0/20
10209. 在TCP/IP协议簇中, () 属于自上而下的第二层。(C)
A. ICMP B. SNMP C. UDP D. IP
10210. 在B类网络中, 可以分配的主机地址是多少? (D)
A. 1022 B. 4094 C. 32766 D. 65534
10211. 某公司的几个分部在市内的不同地点办公, 各分部联网的最好解决方案是 (D)。
A. 公司使用统一的网络地址块, 各分部之间用以太网相连
B. 公司使用统一的网络地址块, 各分部之间用网桥相连
C. 各分部分别申请一个网络地址块, 用集线器相连
D. 把公司的网络地址块划分为几个子网, 各分部之间用路由器相连
10212. 下面对三层交换机的描述中最准确的是 (C)。
A. 使用 X. 25 交换机 B. 用路由器代替交换机
C. 二层交换, 三层转发 D. 由交换机识别 MAC 地址进行交换
10213. 电子邮件应用程序利用POP3协议 (D)。
A. 创建邮件 B. 加密邮件 C. 发送邮件 D. 接收邮件
10214. 在OSI层次体系结构中, 实际的通信是在 () 实体间进行的 (A)。
A. 物理层 B. 数据链路层 C. 网络层 D. 传输层
10215. 下列网络中不是采用分组交换技术的广域网的是 (B)。
A. X. 25 B. 综合业务数字网 C. 帧中继 D. ATM
10216. 电子邮件的收信人从邮件服务器自己的邮箱中取出邮件使用的协议是 (B)。
A. SMTP B. POP3 C. TCP D. FTP
10217. 使用双绞线作为传输介质, 适用于下列哪种类型的以太网 (B)
A. 10Base-5 B. 10/100Base-T

C. 10/100Base-F D. 10Base-2

10218. 用TCP / IP协议的网络在传输信息时,如果出了错误需要报告,采用的协议是(A)

A. ICMP B. HTTP C. TCP D. SMTP

10219. 采用全双工通信方式,数据传输的方向为(C)

A. 可以在两个方向上传输,但不能同时进行

B. 只能在一个方向上传输

C. 可以在两个方向上同时传输

D. 以上均不对

10220. 对IP数据报分片的重组通常发生在(B)上。

A. 源主机 B. 目的主机

C. IP 数据报经过的路由器 D. 目的主机或路由器

10221. 下面接入方式中哪种传输速率最快(A)。

A. 光纤接入 B. DDN 专线

C. ADSLD 光纤同轴混合(HFC) D. 无线接入

10222. 在HFC网络中,Cable Modem的作用是(B)。

A. 用于调制解调和拨号上网

B. 用于调制解调以及作为以太网接口

C. 用于连接电话线和用户终端计算机

D. 连接 ISDN 接口和用户终端计算机

10223. 关于ARP表,以下描述中正确的是(B)。

A. 提供常用目标地址的快捷方式来减少网络流量

B. 用于建立 IP 地址到 MAC 地址的映射

C. 用于在各个子网之间进行路由选择

D. 用于进行应用层信息的转换

10224. 在缺省配置的情况下,交换机的所有端口(),连接在不同交换机上的,属于同一VLAN的数据帧必须通过Trunk链路传输。(B)

A. 处于直通状态 B. 属于同一VLAN

C. 属于不同VLAN D. Trunk链路

10225. 在缺省配置的情况下,交换机的所有端口属于同一VLAN,连接在不同交换机上的,属于同一VLAN的数据帧必须通过()传输。(D)

A. 处于直通状态 B. 属于同一 VLAN

C. 属于不同 VLAN D. Trunk 链路

10226. 路由器在两个网段之间转发数据包时,读取其中的()地址来确定下一跳的转发路径。(A)

A. 目标 IP B. MAC C. 源 IP D. ARP

10227. TELNET通过TCP/IP协议在客户机和远程登录服务器之间建立一个（ C ）。

A. UDP B. ARP C. TCP D. RARP

10228. 当数据在网络层时，称之为（ B ）。

A. Segment B. Packet C. Bit D. Fra

10229. 出于安全的考虑，管理员希望阻止由外网进入的PING嗅探，那么管理员需要阻止哪一类协议？（ D ）

A. TCP B. UDP C. IP D. ICMP

10230. 下面有关VLAN的说法正确的是（ A ）。

- A. 一个 VLAN 组成一个广播域
- B. 一个 VLAN 是一个冲突域
- C. 各个 VLAN 之间不能通信
- D. VLAN 之间必须通过服务器交换信息

10231. 下面关于CSMA/CD网络的叙述哪个是正确的？（ A ）

- A. 任何一个节点的通信数据要通过整个网络，并且每一个节点都接收并检验该数据。
- B. 如果源节点知道目的地的 IP 和 MAC 地址的话，信号是直接送往目的地。
- C. 一个节点的数据发往最近的路由器，路由器将数据直接发到目的地。
- D. 信号都是以广播方式发送的

10232. 关于路由器，下列说法中正确的是（ C ）。

- A. 路由器处理的信息量比交换机少，因而转发速度比交换机快
- B. 对于同一目标，路由器只提供延迟最小的最佳路由
- C. 通常的路由器可以支持多种网络层协议，并提供不同协议之间的分组转换
- D. 路由器不但能够根据逻辑地址进行转发，而且可以根据物理地址进行转发

10233. 某工作站无法访问域名为www.test.com的服务器，此时使用ping命令按照该服务器的IP地址进行测试，发现响应正常。但是按照服务器域名进行测试，发现超时。此时可能出现的问题是（ C ）。

- A. 线路故障 B. 路由故障
- C. 域名解析故障 D. 服务器网卡故障

10234. 下面关于IPv6协议优点的描述中，准确的是（ B ）。

- A. IPv6 协议允许全局 IP 地址出现重复
- B. IPv6 协议解决了 IP 地址短缺的问题
- C. IPv6 协议支持通过卫星链路的 Internet 连接
- D. IPv6 协议支持光纤通信

10235. RARP协议用于（ C ）。

- A. 根据IP地址查询对应的MAC地址
- B. IP协议运行中的差错控制

- C. 把MAC地址转换成对应的IP地址
- D. 根据交换的路由信息动态生成路由表
10236. OSI/RM 模型中, 哪个层次用来在设备的进程间传递报文? (B)
- A. 网络层 B. 传输层 C. 会话层 D. 表示层
10237. 电话交换系统采用的是: () 技术。 (A)
- A. 线路交换 B. 报文交换 C. 分组交换 D. 信号交换
10238. 计算机网络通信系统是 (D)
- A. 电信号传输系统 B. 文字通信系统
C. 信号通信系统 D. 数据通信系统
10239. 双绞线分 (C) 两种。
- A. 基带和窄带 B. 粗和细
C. 屏蔽和非屏蔽 D. 基带和宽带
10240. 对于带宽为6MHz的信道, 若用8种不同的状态来表示数据, 在不考虑热噪声的情况下, 该信道每秒最多能传送的位数为 (A)。
- A. 36×10^6 B. 18×10^6 C. 48×10^6 D. 96×10^6
10241. 就交换技术而言, 局域网中的以太网采用的是 (A)。
- A. 分组交换技术 B. 电路交换技术
C. 报文交换技术 D. 分组交换与电路交换结合技术
10242. 网络协议主要要素为 (C)
- A. 数据格式、编码、信号电平
B. 数据格式、控制信息、速度匹配
C. 语法、语义、时序
D. 编码、控制信息、同步
10243. 在以下传输介质中, 带宽最宽, 抗干扰能力最强的是 (D)
- A. 双绞线 B. 无线信道 C. 同轴电缆 D. 光纤
10244. 目前, 常用的无线接入技术主要有 802.11 无线局域网技术、蓝牙技术和 (D)。
- A. 802.6 城域网技术 B. 802.7 广域网技术
C. 802.8 光纤技术 D. 红外端口技术
10245. POP3服务器用来 () 邮件。(A)
- A. 接收 B. 发送 C. 接收和发送 D. 以上均错
10246. 下列说法错误的是 (D)。
- A. 电子邮件是 Internet 提供的一项最基本的服务

- B. 电子邮件具有快速、高效、方便、价廉等特点
- C. 通过电子邮件，可向世界上任何一个角落的网上用户发送信息
- D. 可发送的多媒体信息只有文字和图像

10247. 在拓扑结构中，下列关于环型的叙述正确的是 (C)。

- A. 环中的数据沿着环的两个方向绕环传输
- B. 环型拓扑中各结点首尾相连形成一个永不闭合的环
- C. 环型拓扑的抗故障性能好
- D. 网络中的任意一个结点或一条传输介质出现故障都不会导致整个网络的故障

10248. 下列关于广域网的叙述，错误的是 (B)。

- A. 广域网能连接多个城市或国家并能提供远距离通信
- B. 广域网一般可以包含 OSI 参考模型的 7 个层次
- C. 目前大部分广域网都采用存储转发方式进行数据交换
- D. 广域网可以提供面向连接和无连接两种服务模式

10249. TCP/IP协议簇包含一个提供对电子邮件邮箱进行远程获取的协议，称为 (A)。

- A. POP
- B. SMTP
- C. FTP
- D. TELNET

10250. 下面属于路由选择协议的是 (B)。

- A. TCP/IP
- B. RIP
- C. IPX/SPX
- D. AppleTalk

10251. 在OSI参考模型中能实现路由选择、拥塞控制与互联功能的层是 (C)。

- A. 传输层
- B. 应用层
- C. 网络层
- D. 物理层

10252. 以下网络地址中属于私网地址 (PrivateAddress) 的是 (C)。

- A. 172. 15. 22. 1
- B. 128. 168. 22. 1
- C. 172. 16. 22. 1
- D. 192. 158. 22. 1

10253. 下面关于ICMP协议的描述中，正确的是 (C)。

- A. ICMP 协议根据 MAC 地址查找对应的 IP 地址
- B. ICMP 协议把公网的 IP 地址转换为私网的 IP 地址
- C. ICMP 协议用于控制数据报传送中的差错情况
- D. ICMP 协议集中管理网络中的 IP 地址分配

10254. TCP/IP网络中常用的距离矢量路由协议是 (D)。

- A. ARP
- B. ICMP
- C. OSPF
- D. RIP

10255. 下列有关虚电路服务的叙述中不正确的是 (C)。

- A. OSI中面向连接的网络服务就是虚电路服务
- B. SNA采用的是虚电路操作支持虚电路服务的方式
- C. 以数据报方式操作的网络中不可以提供虚电路服务
- D. 在ARPANET内部使用数据报操作方式，但可以向端系统提供数据报和虚电路两种服务

10256. 以下各项中，不是IP数据报操作特点的是 (C) 。

- A. 每个分组自身携带有足够的信息，它的传送是被单独处理的
- B. 在整个传送过程中，不需建立虚电路

- C. 使所有分组按顺序到达目的端系统
 D. 网络节点要为每个分组做出路由选择
10257. 当一个以太网中的一台源主机要发送数据给同一网络中的另一台目的主机时，以太帧头部的目的地址是目的主机的MAC地址，IP包头部的目的地址（D）。
- A. 路由器的 IP 地址 B. 路由器的 MAC 地址
 C. 目的主机的 MAC 地址 D. 目的主机的 IP 地址
10258. 当一个以太网中的一台源主机要发送数据给同一网络中的另一台目的主机时，以太帧头部的目的地址是（），IP包头部的目的地址目的主机的IP地址。（C）
- A. 路由器的 IP 地址 B. 路由器的 MAC 地址
 C. 目的主机的 MAC 地址 D. 目的主机的 IP 地址
10259. 下列关于IPv4地址的描述中错误的是（D）。
- A. IP 地址的总长度为 32 位
 B. 每一个 IP 地址都由网络地址和主机地址组成
 C. 一个 C 类地址拥有 8 位主机地址，可给 254 台主机分配地址
 D. A 类地址拥有最多的网络数
10260. 以太网100BASE-FX标准规定的传输介质是（D）。
- A. 3 类 UTP B. 5 类 UTP C. 无线介质 D. 光纤
10261. 通信信道的每一端可以是发送端，也可以是接受端，信息可由这一端传输到另一端，也可以从那一端传输到这一端，在同一时刻，信息可以每一端进行收发的通信方式为（C）。
- A. 单工通信 B. 半双工 C. 全双工 D. 模拟
10262. 在IP协议中用来进行组播的IP地址是（C）。
- A. A 类 B. C 类 C. D 类 D. E 类
10263. 下面对应用层协议说法正确的有（B）
- A. DNS 协议支持域名解析服务，其服务端口号为 80。
 B. TELNET 协议支持远程登陆应用。
 C. 电子邮件系统中，发送电子邮件和接收电子邮件均采用 SMTP 协议。
 D. FTP 协议提供文件传输服务，并仅使用一个端口
10264. 收音机的信号传输属于（A）。
- A. 单工 B. 半双工 C. 全双工 D. 模拟
10265. 以下有关以太网MAC地址说法正确的是（A）。
- A. MAC 地址全球唯一 B. MAC 地址 56 位
 C. MAC 地址中前八位十六进制数由 IEEE 统一分配，后八位十六进制数由厂商自行分配
 D. Internet 中每个设备都有 MAC 地址
10266. X. 25与帧中继对比描述正确的是（C）。

- A. X. 25 是面向连接的协议，传输正确性、稳定性低于帧中继。
 B. X. 25 具有两层结构，较帧中继简单
 C. X. 25 对于 IP 而言传输效率低于帧中继
 D. X. 25 可以提供比帧中继更多的服务
10267. 计算机网络从逻辑功能上分为 (C)。
- A. 信息子网 B. 局域网 C. 资源子网 D. 对等网络
10268. Internet 的网络层含有四个重要的协议，分别为 (D)。
- A. TCP, ICMP B. TCP, ARP
 C. UDP, RARP D. ARP, RARP
10269. 局域网的基本特征是 (B)。
- A. 有效范围较大 B. 传输速率较高
 C. 设备直接连入网中 D. 通过电话连接
10270. () 等数字数据编码属于自含时钟编码。 (D)
- A. 非归零编码 B. PDM 编码
 C. PCM 编码 D. 差分曼彻斯特编码
10271. 在计算机网络中，DTE 设备兼备 (A) 的作用。
- A. 信源 B. 调制解调器 C. 传输媒体 D. 信号放大
10272. 用户帐号可以帐号可以登录域的多少可分为 (A) 帐号类。
- A. 全局帐号 B. 私有帐号 C. 公共帐号 D. 局部帐号
10273. WINDOWS NT 内置的全局帐号是 (A)。
- A. administrator B. goest C. user D. domain
10274. 路由器 (Router) 是用于联接逻辑上分开的 (C) 网络。
- A. 1 个 B. 2 个 C. 多个 D. 无数个
10275. 用一个共享式集线器把几台计算机连接成网，对于网络的结构，下列说法正确的是：(A)
- A. 从物理结构看是星型连接，而从逻辑结构看是总线型连接
 B. 从物理结构看是星型连接，而从逻辑结构看也是星型连接
 C. 实质上还是星型结构的连接
 D. 是属于网状连接结构
10276. 用一个共享式集线器把几台计算机连接成网，对于网络的结构，下列说法正确的是：(C)
- A. 从物理结构看是星型连接，而从逻辑结构看是网状连接结构
 B. 从物理结构看是星型连接，而从逻辑结构看也是星型连接
 C. 实质上还是总线型结构的连接
 D. 是属于网状连接结构

10277. 世界上很多国家都相继组建了自己国家的公用数据网，现有的公用数据网大多采用（A）。

- A. 分组交换方式
- B. 报文交换方式
- C. 电路交换方式
- D. 空分交换方式

10278. 在IP地址方案中，159.226.181.1是一个（B）。

- A. A类地址
- B. B类地址
- C. C类地址
- D. D类地址

10279. 在TCP/IP中，解决计算机到计算机之间通信问题的层次是（B）。

- A. 网络接口层
- B. 网际层
- C. 传输层
- D. 应用层

10280. 在internet的基本服务功能中，远程登录所使用的命令是（B）。

- A. ftp
- B. telnet
- C. mail
- D. open

10281. TCP/IP协议规定为（A）。

- A. 4层
- B. 5层
- C. 6层
- D. 7层

10282. Internet网络是一种（D）结构的网络。

- A. 星型
- B. 环型
- C. 树型
- D. 网型

10283. 以太网交换机的每一个端口可以看做一个（A）

- A. 冲突域
- B. 广播域
- C. 管理域
- D. 阻塞域

10284. 请判断下述中正确的是（C）

- A. 时分多路复用是将物理信道的总带宽分割成若干个子信道，该物理信道同时传输各子信道的信号；
- B. 虚电路传输方式类似于邮政信箱服务，数据报服务类似于长途电话服务；
- C. 多路复用的方法中，从性质上来说，频分多路复用较适用于模拟信号传输，而时分多路复用较适用于数字信号传输
- D. 即使采用数字通信方式，也还需要同模拟通信方式一样，必须使用调制解调器。

10285. IP电话使用的数据交换技术是（C）。

- A. 电路交换
- B. 报文交换
- C. 分组交换
- D. 包交换

10286. 在OSI环境中，不同开放系统对等实体之间的通信，需要（N）实体向相邻的上一层（N+1）实体提供一种能力，这种能力称为（B）

- A. 协议
- B. 服务
- C. 用户
- D. 功能

10287. INTERNET最初创建的目的是用于（D）。

- A. 政治
- B. 经济
- C. 教育
- D. 军事

10288. CSMA/CD是IEEE802.3所定义的协议标准，它适用于（D）。

- A. 令牌环网
- B. 令牌总线网
- C. 网络互连
- D. 以太网

10289. 100BASE-TX中，所用的传输介质是（B）。

- A. 3类双绞线
- B. 5类双绞线

C. 1类屏蔽双绞线 D. 任意双绞线

10290. 若网络形状是由站点和连接站点的链路组成的一个闭合环，则称这种拓扑结构为(C)。

A. 星形拓扑 B. 总线拓扑 C. 环形拓扑 D. 树形拓扑

10291. 下列交换技术中，节点不采用“存储—转发”方式的是(A)。

A、电路交换技术 B、报文交换技术
C、虚电路交换技术 D、数据报交换技术

10292. 下面关于域名的说法正确的是(D)。

A. 域名专指一个服务器的名字
B. 域名就是网址
C. 域名可以自己任意取
D. 域名系统按地理域或机构域分层采用层次结构

10293. 因特网中完成域名地址和IP 地址转换的系统是(B)

A. POP B. DNS C. SLIP D. Usenet

10294. Ipv6 将32 位地址空间扩展到(B)。

A. 64 位 B. 128 位 C. 256 位 D. 1024 位

10295. 双绞线由两根具有绝缘保护层的铜导线按一定密度互相绞在一起组成，这样可以(A)。

A. 降低信号干扰的程度 B. 降低成本
C. 提高传输速度 D. 没有任何作用

10296. 在下列传输介质中，那种传输介质的抗电磁干扰性最好？(C)

A. 双绞线 B. 同轴电缆 C. 光缆 D. 无线介质

10297. 决定使用哪条途径通过子网，应属于下列OSI 的哪一层处理？(D)

A. 物理层 B. 数据链路层 C. 传输层 D. 网络层

10298. 将传输比特流划分为帧，应属于下列OSI 的哪一层处理？(B)

A. 物理层 B. 数据链路层 C. 传输层 D. 网络层

二、三维数据采集与处理知识模块（10301~10450，共 150 道题）

10301. 三维扫描仪得到的图形信息是（ D ），不需要进行矢量化处理，能被 CAD 系统接受。（D）

线性图形 B. 曲线图形 C. 点阵图形 D. 矢量图形

10302. 逆向工程的最关键技术是：（A）

- A. 准确、快速、完备地获得产品的三维几何模型数据
- B. 速度快、成本低、携带方便、易于操作
- C. 速度快、成本低、携带方便、测量范围大
- D. 测量范围大、准确、快速、图像测量像素点质量高

10303. 三维光学扫描仪的基本原理是把（ ）投影到物体表面，物体表面形状不同让投射过来的光栅影线发生不同的变形，再利用两个工业相机获取相应图像，通过解析变形影线，就可获得图像上像素的三维坐标，形成密集的三维点云。（B）

A. 白光 B. 结构光栅 C. 蓝光 D. 红光

10304. 三维光学扫描仪是目前三维形状测量中最好的方法之一，主要优点有测量范围大、（）、易于操作等。 （B）

- A. 精度高、点云多
- B. 速度快、成本低、携带方便
- C. 准确、快速
- D. 能扫略大曲率表面

10305. 三维光学扫描仪是目前三维形状测量中最好的方法之一，主要缺点是（）、点云边界不清晰等。

- A. 精度相对较低、不适合扫描曲率小的表面
- B. 不能扫描软性材料物体
- C. 精度相对较低、不适合扫描曲率大的表面
- D. 不能扫描深色、透光物体

10306. 三维光学扫描系统由一般由（）。 （A）

- A. 光机、相机及软件构成。
- B. 相机、电脑、驱动软件构成。
- C. 激光发生器、相机及软件构成。
- D. 激光发生器、激光接收器、相机及软件构成。

10307. 在上世纪 90 年代中, 国内面结构光扫描方法的科学研究也开展起来, 主要集中在 ()、西安交通大学和上海交通大学等高校和相关厂商, 研究领域包含了先进制造技术、快速成型、精密仪器和机器视觉等专业。(D)

- A. 北京大学、南京大学、北京航空航天大学、华中科技大学
- B. 清华大学、东南大学、北京航空航天大学、华中科技大学
- C. 南京大学、同济大学、北京航空航天大学、兰州大学
- D. 清华大学、天津大学、北京航空航天大学、华中科技大学

10308. 面结构光扫描技术作为一类典型的相位测量轮廓法, 与传统的激光扫描仪和三坐标测量系统比较, 测量速度提高 ()。 (A)

- A. 数十倍
- B. 数百倍
- C. 一千倍
- D. 数万倍

10309. 面结构光三维测量系统主要由五部分组成: ()、立体匹配、三维点云计算和处理。(C)

- A. 图形计算、相机标定、特征提取
- B. 图像采集、相机驱动、特征造型
- C. 图像采集、相机标定、特征提取
- D. 图形计算、相机标定、特征匹配

10310. 三维扫描测量可以分为非接触式和接触式两类。非接触式分为: (C)

- A. 触发式、连续式
- B. 三角形形式、CT 测量式
- C. 光学式、非光学式
- D. 层切式、超声波式

10311. 三维扫描测量可以分为非接触式和接触式两类。接触式分为: (A)

- A. 触发式、连续式
- B. 三角形形式、CT 测量式
- C. 光学式、非光学式
- D. 层切式、超声波式

10312. 光学式三维扫描测量可以划分为: (B)

- A. 层切法、结构光法、超声波法、计算机视觉法
- B. 三角形法、结构光法、激光干涉法、计算机视觉法
- C. 三角形法、结构光法、CT 测量法、计算机视觉法
- D. CT 测量法、层切法、激光干涉法、计算机视觉法

10313. 非光学式三维扫描测量可以划分为: (B)

- A. 层切法、结构光法、超声波法、计算机视觉法

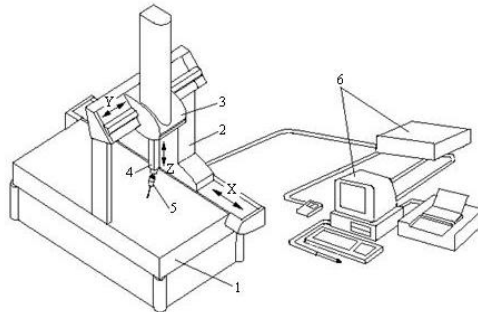
- B. CT 测量法、层切法、MRI 测量法、超声波法
- C. 三角形法、结构光法、CT 测量法、计算机视觉法
- D. CT 测量法、层切法、激光干涉法、计算机视觉法

10314. 三坐标测量机简称 () 是 20 世纪 60 年代发展起来的一种新型高效的精密测量仪器。(C)

- A. MRI
- B. DMM
- C. CMM
- D. CT

10315. 三坐标测量机是典型的机电一体化设备，它由机械系统和电子系统两大部分组成。机械部分由 6 部分构成，包括：(A)

- A. 1-工作台 2-移动桥架 3-中央滑架 4-Z 轴 5-测头 6-电子系统
- B. 1-中央滑架 2-移动桥架 3-工作台 4-Z 轴 5-测头 6-电子系统
- C. 1-移动桥架 2- 作台 3-中央滑架 4-Z 轴 5-测头 6-电子系统
- D. 1-测头 2-移动桥架 3-中央滑架 4-Z 轴 5-工作台 6-电子系统



10316. 对结构光扫描测量而言，下面那些是错误的？(D)

- A. 非接触测量，面测量
- B. 精度数十到数百个 μm
- C. 测量速度快
- D. 测量速度慢

10317. 对 CMM 测量方法而言，下面那些是正确的？(A)

- A. 精度几个 μm
- B. 非接触测量，面测量
- C. 精度数十到数百个 μm
- D. 测量速度快

10318. 对 CMM 测量方法而言，下面那些是正确的？(B)

- A. 精度数十个 μm
- B. 接触测量，点测量
- C. 精度数十到数百个 μm
- D. 测量速度快

10319. 对断层测量测量 (CGI, ICT) 而言，下面那些是错误的？(C)

- A. CGI 为破坏性接触测量
- B. 精度几十个 μm

- C. 测量速度较快
- D. 内外形都可测量

10320. CMM 的工作原理，从原理上说，它可以测量任何工件的（ ）。 （D）

- A. 仅截面圆的圆度
- B. 仅孔的圆柱度
- C. 仅垂直于孔轴线的截面圆
- D. 任何几何元素的任何参数

10321. 非接触测量还可以分为被动式扫描和主动式扫描两类。被动式扫描系统，常见的方法有（ ）、立体视差法（Binocular Stereo Vision）等。（A）

- A. 阴影恢复形状法 SFS（Shape From Shading）、光度立体法（Photometric Stereo）
- B. 傅里叶变换轮廓术、光度立体法（Photometric Stereo）
- C. 阴影恢复形状法 SFS（Shape From Shading）、相位测量轮廓法
- D. 阴影恢复形状法 SFS（Shape From Shading）、傅里叶变换轮廓术、相位测量轮廓法

10322. 非接触测量还可以分为被动式扫描和主动式扫描两类。常见的主动式扫描有激光扫描法、（ ）等。（B）

- A. 阴影恢复形状法 SFS（Shape From Shading）、相位测量轮廓法和飞行时间法
- B. 傅里叶变换轮廓术、相位测量轮廓法和飞行时间法。
- C. 立体视差法（Binocular Stereo Vision）、相位测量轮廓法和飞行时间法
- D. 阴影恢复形状法 SFS（Shape From Shading）、傅里叶变换轮廓术、和飞行时间法

10323. 三维扫描仪分类不包括 （D）

- A. 拍照式
- B. 线激光
- C. 红外光
- D. 散斑

10324. 博理 PollyS6 扫描仪的扫描方式不包括 B

- A 转台拼接
- B 自由拼接
- C 标志点拼接
- D 特征拼接

10325. 博理 PollyS6 扫描仪的扫描方式有哪两种 C

- A 自动扫描
- B 标志点扫描
- C 手动扫描
- D 自由扫描

10326. 博理 PollyS6 扫描仪的拼接方式不包含 D

- A. 特征拼接
- B. 标志点拼接
- C. 手动转台拼接
- D. 逆时针转动

10327. 博理 PollyS6 扫描仪里面点云设置包含 A

- A. 平面截取
- B. 顶点注册
- C. 转台角度
- D. 全局注册

10328. 博理 PollyS6 扫描仪的封装格式不支持那几种 (D)
- A. OBJ B. STL C. PLY D. ASC
10329. 博理 PollyS6 扫描仪的标定一共要扫描几次 (C)
- A. 3 次 B. 4 次 C. 5 次 D. 6 次
10330. 博理 PollyS6 扫描仪在软件里面截取平面需要几个标志点? (C)
- A. 1 个 B. 2 个 C. 3 个或者以上 D. 不需要
10331. 拍照式扫描仪标志点拼接情况下一下那种说法是对的? (B)
- A. 标志点越多越好
B. 单帧扫描公共部分需要有 3 个或者以上的公共部分标志点
C. 只需要 5 个标志点
D. 对标志点没有要求
10332. 拍照式扫描仪在以下那几种情况下不会影响扫描效果 (D)
- A. 扫描距离不对
B. 扫描角度偏差太远
C. 物体颜色是深色、黑色、或者透明
D. 标记点的外径
10333. 拍照式扫描仪扫描完模型过后系统里面不会存贮那种格式的数据? (D)
- A. AC B. ply C. stl D. pla
10334. 在使用拍照式扫描仪的时候物体时, 扫描对象什么时候不需要喷显影剂? (A)
- A. 浅色的亚光物体 B. 深色的物体
C. 高光的物体 D. 透明的物体
10335. 博理 PollyS6 扫描仪不支持哪种拼接模式? (C)
- A. 特征拼接 B. 标志点拼接
C. 电动转台拼接 D. 特征拼接或者标志点拼接
10336. 博理 PollyS6 扫描仪不包含框架点模式的作用是? (D)
- A. 提高拼接精度 B. 提高运算速度
C. 优化运算时间 D. 调整扫描仪光的强度
10337. 博理 PollyS6 扫描仪在什么情况下扫描距离最佳? (A)
- A. 双十字大致重合 B. 图像清晰
C. 扫描仪到模型的距离比较近 D. 扫描仪离物体比较远
10338. 使用博理 PollyS6 扫描仪说法错误的是 (D)
- A 使用特征拼接的时候要慢而且要求比较稳
B 使用标志点拼接的时候需要单幅有 5 个公共点以上
C 使用拍照式扫描仪的时候两个激光点相交是最佳扫描距离
D 使用拍照式扫描仪扫描的时候可以快速移动随意扫描
10339. 博理 PollyS6 扫描仪适用于那几个范围 (A)
- A. 100mm-1000mm B. 200MM-400MM

- C. 800MM-400MM D . 150MM-300MM
10340. 博理 PollyS6 扫描仪的扫描距离是多少 (A)
- A. 490MM 正负百分之三十 B . 500MM 正负百分之二十
C. 400mm 正负百分之三十 D. 400mm 正负百分之二十
10341. 博理 PollyS6 扫描仪采用的光机分辨率是多少? (A)
- A. 1280*800 B. 1280*600
C . 1280*120 D. 1280*900
10342. 拍照式扫描仪在扫描什么物体的情况下不需要喷显影剂 (D)
- A. 黑色 B. 透明 C. 镜面 D. 白色
10343. 拍照式扫描仪的精度指的是 ? (A)
- A. 单页扫描标准球或者专业量块的数据精度
B. 扫描一米模型的误差
C. 扫描打印模型的尺寸误差
D. 扫描量尺的误差
10344. 拍照式扫描仪在使用的过程中针对不同大小的模型为什么要使用不同扫描范围的扫描仪? (C)
- A. 模型的材质不一样
B. 模型的颜色不一样
C. 模型大小不一样在使用同样一款扫描仪累计的误差也不一样
D. 在扫小模型的是时候用范围小的模型
10345. 拍照式扫描仪不包含标志点拼接的优势? (C)
- A. 扫描的随意性比较大
B. 比较好拼接
C. 扫描完后数据表明容易出现孔洞
D. 扫描更方便
10346. 博理 PollyS6 扫描仪特征拼接的优势? (B)
- A. 可以自由随意扫描
B. 数据表面质量好几乎不需要二次处理
C. 操作更随意
D. 扫没特征或者特征不明显的平面拼接不上
10347. 博理 PollyS6 扫描仪使用的传感器分辨率是 ? (A)
- A . 1310000pixel B. 1340000pixel
C . 1350000pixel D. 1360000pixel
10348. 博理 PollyS6 扫描仪用的标定板是? (A)
- A . 10mm 标定板 B. 5MM 标定板
C. 25MM 标定板 D. 30mm 标定板
10349. 博理 PollyS6 扫描仪一定要注意错误的是? (C)

- A. 要识别到所有标志点 B. 要识别 5 个大点
C. 扫描 6 次 D. 亮度适中
10350. 拍照式扫描仪不包括的扫描方式 ? (B)
- A. 手动扫描 B. 自由扫描 C. 自动扫描 D. 手动和自动扫描
10351. 博理 PollyS6 扫描仪不能调整拍照式扫描仪的亮度? (D)
- A. 键盘左右键 B. 在系统设置里面调整
C. 在相机设置里面调整 D. 直接调整设备上的光圈
10352. 博理 PollyS6 扫描仪自动扫描不包含以下哪个选项 ? (D)
- A. 平面截取 B. 顶点颜色 C. 特征拼接 D. 手动拼接
10353. 把扫描物体放在智能联动转台上, 拼接方式选择“特征拼接”, 转台旋转角度最大不得超过 () 度? (C)
- A . 70 B. 55 C . 60 D. 65
10354. 博理 PollyS6 扫描仪选择“标志拼接”, 在扫描物体上至少无规律地贴上 () 个标志点 ? (D)
- A. 1 B. 2 C . 3 D. 5
10355. 博理 PollyS6 扫描仪点击“网格化”, 对扫描对象进行封装, 可选择封装质量, 不包含 () ? (D)
- A. 高 B. 中 C. 低 D. 好
10356. 在使用标志点扫描的时候那种说法是正确的? (D)
- A. 越多越好 B. 越规律越好 C. 越少越好 D. 单贞公共点 5 个且不规律
10357. 蓝光和白光扫描仪的区别正确的是? (D)
- A. 蓝光精度高 B. 白光精度高 C. 白光扫描效果好
D. 再配置相同的情况下蓝光在自然环境下抗干扰能力更强
10358. 如何提高扫描仪扫描模型的精度以下说法不对的是? (B)
- A. 扫描的时候保持扫描仪和扫描物体距离一致
B. 扫描的时候尽量让扫描仪离扫描物体比较近
C. 扫描的时候要保持物体和扫描仪都静止
D. 扫描的时候十字线一定要清晰
10359. 固定式扫描仪和手持式拍照式扫描仪的说法不正确的是 ? (D)
- A. 扫描的时候固定式扫描仪不能随意移动
B. 手持拍照式扫描仪在扫描的时候可以随时调整扫描角度
C. 固定式扫描要等每次扫描完后才能移动模型
D. 手持扫描仪的精度更高
10360. 以下那些说法正确 ? (A)
- A. 对于机械行业, 扫描仪主要用来测量零件或获取三维点云数据重构 CAD 模型。
B . 扫描数据可以直接开模

- C. 扫描的点云主要用做逆向
 - D. 扫描仪扫描出来直接是 STL 数据无需计算
10361. 对于扫描仪的精度说法正确的是？（A）
- A. 扫描仪的体积精度是扫描标准体测量得对比出来的平均精度值
 - B. 单贞精度是指扫描物体一个面的和标准体对比出的精度值
 - C. 体积精度是指扫描一个标准体的对比出来的最大精度值
 - D. 扫描仪的单贞精度是指扫描标准体单贞数据对比出来的最小差值
10362. 关于扫描仪的使用环境以下说法正确的是？（C）
- A. 扫描仪适合各种环境
 - B. 在太阳光下扫描也不受影响
 - C. 扫描仪在没有环境光线干扰的地方扫描数据质量更好
 - D. 扫描仪不能在日光灯下使用
10363. 在使用扫描仪过程中那种情况不会导致错层？（C）
- A. 在扫描的时候随意转动摆放模型
 - B. 扫描模型时单次旋转角度在 60 度以上
 - C. 模型摆放在转盘上扫描
 - D. 扫描模型非常小而且没有特征
10364. 在扫描过程中模型没有拼接上该如何操作以下说法错误的是？（B）
- A 删除没有拼接上的点云数据转回原来位置接着上一步扫描
 - B 继续接着扫描最直到数据扫描完整
 - C 新建扫描工程重新扫描
 - D 检查扫描仪是否需要标定
10365. 扫描数据质量差的解决方法不对的是？（B）
- A 重新标定扫描仪
 - B 拉近扫描距离
 - C 看看是否有外接光线干扰
 - D 查看模型本身是否反光
10366. 博理 PollyS6 扫描仪相机的默认曝光是？（A）
- A. 7 B. 8 C. 9 D. 10
10367. 博理 PollyS6 扫描仪黑十字线的左右一下说法不正确的是？（A）
- A. 提高扫描精度
 - B. 通过十字是否清晰知道最佳扫描距离
 - C. 辅助扫描
 - D. 标定设备
10368. 关于博理 PollyS6 扫描仪设置里面采样说法正确的是？（D）
- A. 数据采样比指的是采集点云数据比例
 - B. 显示采样比指的是在扫描过程中电脑显示的比例
 - C. 调整显示采样比不会影响数据细节
 - D. 调整数据采样比数据质量不影响

10369. 如何正确的标定转台一下说法错误的是? (C)
- A. 用有特征的模型可以标定转台
 - B. 用标志点可以标定转台
 - C. 用有特征的模型来标定转台转台单次旋转 60 度以上
 - D. 用标志点标定转台单次可以旋转 30 度
10370. 手动扫描的拼接方式说法错误的是? (D)
- A. 用手动转台拼接
 - B. 用特征拼接
 - C. 用标志点拼接
 - D. 用手拼接
10371. 为提高深色物体的扫描效果, 以下描述哪些是不正确的? (B)
- A. 可以喷显影剂
 - B. 贴标志点
 - C. 调整扫描仪亮度
 - D. 提高曝光度
10372. 使用博理 PollyS6 扫描仪, 扫描特征明显物体, 可以采用 () ? (B)
- A. 贴标志点手动多角度扫描快速采集数据
 - B. 用特征扫描
 - C. 用手动转台扫描
 - D. 喷显影剂扫描
10373. 在扫描过程中, 发现扫描精度低, 拼接错误和错层, 我们需要对扫描仪进行什么操作? (A)
- A. 重新标定 B. 更换相机 C. 更换光机 D. 重新连接数据线
10374. 标志点 (Marker) 是表面覆盖有特殊反光材料的标记物, 常见形状有 ()、编码标志点等。(A)
- A. 球形、半球形 B. 长方形、正方形 C. 圆形、锥形 D. 长方形、球形
10375. 标志点 (Marker) 是表面覆盖有特殊反光材料的标记物, 常见形状有球形、半球形、编码标志点等。按拍摄于自然光下拍摄尺寸大小来划分: ()、6mm、8mm、10mm、12mm、15mm、20mm、30mm、50mm 等。(B)
- A. 0.2mm 、0.4mm 、2mm、3mm、4mm、5mm
 - B. 0.5mm 、1mm 、2mm、3mm、3.5mm、4mm、5mm、
 - C. 0.4mm 、0.6mm 、2mm、3mm、3.5mm、4mm、5mm
 - D. 0.5mm 、1mm 、1.5mm、2mm、2.5mm、4mm、5mm
10376. 对于标记点应用描述正确的是? (C)

- A. 只要扫描，扫描对象就必须粘贴标记点
- B. 只要是标准规格的标记点，所有扫描仪都会识别
- C. 必须根据扫描仪和扫描对象，来选择合适的标记点
- D. 一种扫描仪，只识别一种标记点

10377. 对于标记点的粘贴，下列说法正确的是？（B）

- A. 标记点可以粘贴在过渡圆角处。
- B. 放置标志点原则是尽量使标志点随机分布于两个视角的重叠区域，并且满足重叠区域内至少有3个点不能共线。
- C. 标记点应按等边三角形粘贴。
- D. 标记点应按一定规律粘贴。

10378. 在扫描过程中，如果亮度不足或过度，都无法获得精准的数据，因此，下列说法错误的是？（B）

- A. 曝光不足，扫描时只能扫描到光强的地方，光少弱的地方均扫描不出来。
- B. 物件颜色偏暗，亮度条调小一些；物件颜色偏亮，亮度条调大一些。
- C. 扫描时曝光过度，形成亮片，也扫描不出正确数据。
- D. 物件颜色偏暗，亮度条调大一些；物件颜色偏亮，亮度条调小一些。

10379. 扫描深色物件时，我们需要对扫描对象进行喷粉处理，以下描述正确的是？（B）

- A. 不需要清洁物体表面，使物体表面干燥、干净。
- B. 单手持握显像剂，摇匀，防止显像剂沉淀。
- C. 可以在密闭的空间内喷涂
- D. 可以在喷粉时嬉戏玩闹，不需要保持安全距离。

10380. 扫描深色物件时，我们需要对扫描对象进行喷粉处理，以下描述正确的是？（C）

- A. 请勿在密闭的空间内喷涂，防止有害健康
- B. 单手持握显像剂，摇匀，防止显像剂沉淀。
- C. 粉状没有完全晾干的工件可以翻转再进行其它部位的喷粉
- D. 请勿在喷粉时嬉戏玩闹，保持安全距离。

10381. Geomagic Warp 具有明显的功能区分，在点阶段，不具备一下功能（D）

- A. 处理不连贯偏远的点（体外孤点）
- B. 点数据采样
- C. 注册合并多次扫描数据
- D. 边界线功能

10382. Geomagic Warp 具有明显的功能区分，在多边形阶段，不具备一下功能（C）

A. 多边形分析 B. 补孔 C. 点云封装成多边形对象 D. 曲线功能

10383. Geomagic Warp 具有明显的功能区分，在曲面阶段，不具备一下功能 (C)

A. 精确的 NURBS 曲面 B. 参数化的 CAD 曲面
C. 锐化向导 D. 参数化接口

10384. Geomagic Warp 软件多边形导入和导出的格式有 (A)

A. 3DS 、 DXF、 IGS 、 STL、 WRP 等
B. ASC 、 DXF、 IGS 、 STL、 WRP 等
C. GPD 、 COP、 IGS 、 STL、 WRP 等
D. 3DS 、 DPI、 SAT 、 STL、 WRP 等

10385. Geomagic Warp 软件原始扫描数据格式导入和导出的通用数据格式有 (A)

A. 3PI 、 AC、 ASC 、 BRE、 GPD 等
B. ASC 、 DXF、 IGS 、 STL、 WRP 等
C. GPD 、 COP、 IGS 、 STL、 WRP 等
D. 3DS 、 DPI、 SAT 、 STL、 WRP 等

10386. Geomagic Warp 软件 CAD 导入和导出的数据格式有 (B)

A. 3DS 、 DXF、 IGS 、 STL、 WRP 等
B. STEP203/214 、 IGES、 SAT 、 VDA 等
C. GPD 、 COP、 IGS 、 STL、 WRP 等
D. 3DS 、 DPI、 SAT 、 STL、 WRP 等

10387. Geomagic Warp 软件自有格式为 (C)

A. ASC B. STL C. WRP D. STP

10388. Geomagic Warp 软件右手鼠标操作快捷键 ALT+MB3 (MB1 左键、 MB2 中建、 MB3 右键) 能 (A)

A. 平移 B. 旋转 C. 放大 D. 缩小

10389. Geomagic Warp 软件默认了一些快捷键，这些快捷键能快速启动相应的命令而不需要在菜单或工具栏来选择命令图标；同时按下 CTRL+N 能 (B)

A. 打开文件 B. 新建文件 C. 保存文件 D. 选择对象

10390. Geomagic Warp 软件默认了一些快捷键，这些快捷键能快速启动相应的命令而不需要在菜单或工具栏来选择命令图标；同时按下 CTRL+O 能 (A)

- A. 打开文件
- B. 新建文件
- C. 保存文件
- D. 选择对象

10391. Geomagic Warp 软件默认了一些快捷键，这些快捷键能快速启动相应的命令而不需要在菜单或工具栏来选择命令图标；同时按下 CTRL+S 能 (C)

- A. 打开文件
- B. 新建文件
- C. 保存文件
- D. 选择对象

10392. Geomagic Warp 软件默认了一些快捷键，这些快捷键能快速启动相应的命令而不需要在菜单或工具栏来选择命令图标；同时按下 CTRL+Z 能 (D)

- A. 打开文件
- B. 新建文件
- C. 保存文件
- D. 撤销

10393. Geomagic Warp 软件默认了一些快捷键，这些快捷键能快速启动相应的命令而不需要在菜单或工具栏来选择命令图标；同时按下 CTRL+Y 能 (B)

- A. 打开文件
- B. 重复
- C. 保存文件
- D. 撤销

10394. Geomagic Warp 软件默认了一些快捷键，这些快捷键能快速启动相应的命令而不需要在菜单或工具栏来选择命令图标；同时按下 CTRL+A 能 (B)

- A. 全不选
- B. 全选
- C. 适合视图
- D. 选择可见

10395. Geomagic Warp 软件默认了一些快捷键，这些快捷键能快速启动相应的命令而

不需要在菜单或工具栏来选择命令图标；同时按下 CTRL+V 能 (D)

- A. 全不选
- B. 全选
- C. 适合视图
- D. 选择可见/选择贯通

10396. Geomagic Warp 软件默认了一些快捷键，这些快捷键能快速启动相应的命令而不需要在菜单或工具栏来选择命令图标；同时按下 CTRL+X 能 (B)

- A. 全不选
- B. 应用程序选项
- C. 适合视图
- D. 选择可见

10397. Geomagic Warp 软件默认了一些快捷键，这些快捷键能快速启动相应的命令而不需要在菜单或工具栏来选择命令图标；同时按下 CTRL+F 实现 (C)

- A. 全不选
- B. 重置边界框
- C. 设置旋转中心
- D. 重置旋转中心

10398. Geomagic Warp 软件默认了一些快捷键，这些快捷键能快速启动相应的命令而不需要在菜单或工具栏来选择命令图标；要自定义区域选择，可同时按下 (B)

- A. CTRL+P
- B. CTRL+U
- C. CTRL+L
- D. CTRL+V

10399. Geomagic Warp 软件默认了一些快捷键，这些快捷键能快速启动相应的命令而不需要在菜单或工具栏来选择命令图标；要使用矩形选择工具，可同时按下 (B)

- A. CTRL+P
- B. CTRL+T
- C. CTRL+L
- D. CTRL+V

10400. Geomagic Warp 软件中, 无序点或原始点是一个有 X, Y, Z 坐标位置的点集, 无序点可能包含或不包含法向矢量信息; 如果一个点云不包含法向矢量, 在图形区域显示是什么颜色? (C)

A. 红色 B. 蓝色 C. 黑色 D. 绿色

10401. 在 Geomagic Warp 软件, 着色点云能够使点云形状有一个更好的视觉效果, 当点云被着色后, 默认颜色变成 ()。 (D)

A. 红色 B. 蓝色 C. 黑色 D. 绿色

10402. Geomagic Warp 软件中, 如果一个点云不包含法向矢量, 我们需要先对点云进行 () 处理。 (A)

A. 修复法线 B. 删除法线 C. 着色 D. 联合点云

10403. Geomagic Warp 软件中, 如果一个点云的法向矢量不一致时, 我们需要对点云进行 () 处理。 (C)

A. 翻转法线 B. 自动定向法线 C. 重新算法线 D. 将法线定向到视图

10404. 在 Geomagic Warp 软件中, 当把多个有序点合并成一个对象是, 会变成一个 ()。 (A)

A. 无序点云 B. 有序点云 C. 继续保持各自的有序特性 D. 有序点云, 间距像格子一样是相同的。

10405. Geomagic Warp 能够注册和合并多个部分扫描数据成一个完整的数据对象, 因此不必依赖扫描设备来导入一个完成的 3D 数据对象。我们可以使用 () 命令来实现。 (D)

A. 手动注册 B. 基于特征对齐 C. 最佳拟合对齐 D. N 点对齐

10406. Geomagic Warp 软件中, 在注册后, 扫描数据虽然对齐了, 但仍然还是单独的, 需要把他们合并成一个单一点云数据。我们需要进行 () 操作。 (A)

A. 联合点对象 B. 合并 C. 统一采样 D. 随机采样

10407. Geomagic Warp 软件中, 在注册后, 扫描数据虽然对齐了, 但仍然还是单独的, 需要把他们合并成一个单一的数据对象 (STL 格式)。我们需要进行 () 操作。 (B)

A. 联合点对象 B. 合并 C. 统一采样 D. 随机采样

10408. Geomagic Warp 软件中, 体外孤点是单独的点, 选择体外孤点是通过敏感度参数来分析每个点与它临近点的关系。下列描述正确的是 (A)

- A. 敏感性参数默认为 67，当增加敏感性时，更多的体外孤点将被选中。
- B. 敏感性参数默认为 67，当增加敏感性时，更多的体外孤点将不被选中。
- C. 敏感性参数默认为 67，当降低敏感性时，更多的体外孤点将被选中。
- D. 敏感性参数默认为 67，当增加敏感性时，体外孤点将被选中数量不变。

10409. Geomagic Warp 软件中，体外孤点是单独的点，选择体外孤点是通过敏感度参数来分析每个点与它临近点的关系。下列描述正确的是 (D)

- A. 敏感性参数默认为 67，当增加敏感性时，更多的体外孤点将不被选中。
- B. 多次使用同样的敏感性参数 67，第 1 次应用后，第 2 次将不再有体外孤点被选中。
- C. 敏感性参数默认为 67，当降低敏感性时，更多的体外孤点将被选中。
- D. 多次使用同样的敏感性参数 67，第 1 次应用后，第 2 次及其后仍将有体外孤点被选中。

10410. 松弛平滑一个多边形对象跟减少噪音相似，他们的区别在于 ()。(C) A. 松弛平滑不提供曲率保护。

- B. 减少噪音不提供曲率保护。
- C. 松弛是准对三角形面片移动来减少，减少噪音使准对点与点之间移动来减少。
- D. 松弛平滑提供曲率保护。

10411. 砂纸是一个交互式的功能,允许你对网格上的小问题区域进行处理。它能够()。

(A)

- A. 平滑小的突起和小的凹陷。
- B. 提供曲率保护。
- C. 平滑大的突起和大的凹陷。
- D. 能够平滑曲率一致的突起和大的凹陷。

10412. 减少噪音是移动点来使得封装点云后得到一个平整的多边形,这个命令功能强大,以下哪种说法是错误的?(B)

- A. 如果降噪使用不当,会导致扫描数据变形。
- B. 可以无限次降噪,次数越多越好。
- C. 减少噪音最大距离显示的是一个点移动的最大距离
- D. 减少噪音标准偏差显示的是现在减少噪音前和后的偏差。

10413. Geomagic Warp 软件中,松弛平滑命令可以对多边形对象进行整体平滑处理,下列说法正确的是()。(A)

- A. 能对整个多边形对象或选中的大区域进行整体平滑处理。
- B. 仅对整个多边形对象进行整体平滑处理。
- C. 仅对选中的大区域进行整体平滑处理。
- D. 松弛平滑不能提供曲率保护。

10414. Geomagic Warp 软件中,有很多小孔分布在网格的各个地方,可以使用全部填充填补,前提是()。(C)

- A. 这些小孔可以在任意范围内。
- B. 这些小孔都在曲率区域范围内,边界可以开放。
- C. 这些小孔都在曲率区域范围内,并且有封闭边界。
- D. 这些小孔在任意范围内,并且有封闭边界。

10415. Geomagic Warp 软件中,填充单个孔,填充的孔将与原曲面()。(C)

- A. 曲率相同
- B. 相切
- C. 将根据填充时选择的类型相切或曲率相同、生成平面等。

D. 生成一个平面。

10416. Geomagic Warp 软件中，伸出边界能够在 (B)。

A. 任何边界上执行创建孔。

B. 任何封闭的边界上执行创建孔。

C. 不需要指定一个封闭的孔边缘，直接输入深度值。

D. 任何不封闭的边界上执行创建孔。

10417. Geomagic Warp 软件中，填充单个孔，如果孔洞边界不封闭或有多个曲率区域，我们将采用 ()。(C)

A. 将在填充类型选择曲率，在填充方法选择全部；光标移动到移动到边界，点击边界来填充。

B. 将在填充类型选择相切，在填充方法选择全部；光标移动到移动到边界，点击边界来填充。

C. 将在填充类型选择搭桥，移动光标到到边界，按住鼠标左键选择边界，完成边界点击左键来填充。

D. 生成一个平面。

10418. Geomagic Warp 软件中，拟合孔是 (D)。

A. 用一个指定半径的圆来创建孔。

B. 选取区域，自动拟合孔。

C. 选取边界，给定的深度和轴向，拟合孔。

D. 用一个指定半径的圆来进行边界裁剪。

10419. Geomagic Warp 软件中，“计算体积”命令可以用来计算多边形的体积。如果你到的结果是 0，那么估计这个多边形中可能还有 (B)。

A. 多余的片体存在。

B. 小孔存在，不是一个完全封闭的多边形。

C. 小的突起和小的凹陷存在。

D. 钉状物存在

10420. Geomagic Warp 软件中，多边形修复后会变得密集和缓慢，可以用简化来改善，简化是三角形减少操作，当执行时 (C)。

A. 三角形的结构不会发生变化。

B. 它提供减少，但不提供曲率优先来保留高曲率部分的密度。

C. 三角形的结构会发生变化。

D. 平均减少三角形面片数。

10421. Geomagic Warp 软件中，多边形修复后会变得密集和缓慢，可以用简化来改善，简化是三角形减少操作，当执行时（C）。

A. 三角形的结构不会发生变化。

B. 它提供减少，但不提供曲率优先来保留高曲率部分的密度。

C. 能够帮助平滑一个多边形对象低曲率部分区域。

D. 平均减少三角形面片数。

10422. Geomagic Warp 软件中，简化是三角形减少操作，勾选“固定边界”，高级栏中“曲率优先”、“网格优先级”、“最大变长比值”都不勾选，执行时（D）。

A. 曲率保护不存在

B. 在多边形上有高曲率的多边形将出现统一网格的结果。

C. 边界部分也将被影响，出现统一网格的结果。

D. 保护边界部分的结构不被影响。

10423. 扫描深色物件时，需要对扫描件喷粉，原因是（）。（A）

A. 深色物体吸光 B. 深色物体反光 C. 深色物体透光 D. 原因不清楚。

10424. 扫描金属物件时，需要对扫描件喷粉，原因是（）。（B）

A. 金属件吸光 B. 金属件会反光 C. 金属件透光 D. 原因不清楚。

10425. 扫描玻璃物件时，需要对扫描件喷粉，原因是（）。（C）

A. 玻璃物件吸光 B. 玻璃物件反光 C. 玻璃物件透光 D. 原因不清楚。

10426. 文物考古一般都是在野外工作，而且因其文物保护的特殊要求，文物表面一般都不允许喷显影剂。我们选择扫描仪要考虑哪些因素？（D）

A. 可以采用接触式，提高精度。

B. 结构光，细节清晰。

C. 便捷性；高精度。

D. 便携性，容易带至测量现场；无需喷显影剂便能对文物进行快速非接触扫描。

10427. 在扫描文物时，为提高扫描精度，我们一般可以（D）。

A. 喷粉。

- B. 贴标记点。
- C. 充分利用文物特征，调节扫描曝光度。
- D. 选择合适扫描仪，不损害文物为前提。

10428. DPT-5 型是常用三维扫描显影剂，结合了日本 MARKTEC 株式会社同类产品的先进技术而研制开发的最新产品，其高灵敏度，低氟、氯、硫含量，无刺激味，可水洗。检测灵敏度（）。(A)

- A. $\leq 0.5 \mu$
- B. $\geq 0.5 \mu$
- C. $\leq 0.8 \mu$
- D. $\geq 0.8 \mu$

10429. DPT-5 型是常用三维扫描显影剂，去除剂为 (A)。

- A. 有毒、有害、有强刺激性气味有机溶剂。
- B. 纯净水。
- C. 去除溶剂中无毒、无害、有强刺激性气味有机溶剂
- D. 酒精。

10430. FC-5 反差增强剂也是常用三维扫描显影剂，本品具有（），具有成膜洁白细腻、挥发快、易去除（和不易去除二种）等特点。(B)

- A. 有毒、无腐蚀、无强刺激性气味
- B. 无毒、无腐蚀、无强刺激性气味
- C. 无毒、无腐蚀、无刺激性气味
- D. 有毒、有腐蚀、有强刺激性气味

10431. FC-5 反差增强剂，使用前将喷罐充分摇匀，使罐内的悬浊液充分均匀后喷洒；将本品的喷孔对准被检工件的部位，建议保持（）距离。(C)

- A. 300~500mm
- B. 100~200mm
- C. 200~300mm
- D. 200~400mm

10432. DPT-5 反差增强剂，使用前将喷罐充分摇匀，使罐内的悬浊液充分均匀后喷洒；将本品的喷孔对准被检工件的部位，建议保持（）距离。(C)

- A. 300~500mm
- B. 100~200mm
- C. 150~200mm
- D. 200~400mm

10433. 使用 FC-5 反差增强剂，下列注意哪些是错误的（）？

- A. 当使用反差增强剂前，请务必将罐内液体充分摇匀后使用，并仔细阅读喷罐上的使用说明。
- B. 如在使用过程中误入眼睛，要立即用大量的清水进行冲洗，如还有不适请寻求医疗保护。

- C. 喷罐应在低于 50 度的环境温度下置放和保存。
- D. 如工件表面有锈蚀时，使用反差增强剂后表面颜色会略带淡黄色，一般会影响观察。
10434. 使用 FC-5 反差增强剂，下列注意哪些是错误的（）？
- A. 当使用反差增强剂前，请务必并仔细阅读喷罐上的使用说明。
- B. 不需要注意通风，操作人员可以长时间使用时。
- C. 喷罐使用完毕后，请将罐身刺穿后废弃。
- D. 如工件表面有锈蚀时，使用反差增强剂后表面颜色会略带淡黄色，一般不会影响观察。
10435. FC-5 反差增强剂使用温度范围为（A）。
- A. $5^{\circ} \sim 55^{\circ}$ B. $-5^{\circ} \sim 55^{\circ}$ C. $10^{\circ} \sim 45^{\circ}$ D. $15^{\circ} \sim 50^{\circ}$
10436. 在扫描中采用标记点拼接时，前一幅和后一幅，一般最少要有（）公共标记点重叠？（B）
- A. 5 B. 3 C. 8 D. 2
10437. 扫描时，各型号的扫描仪和软件都有默认参数，例如曝光度（C）。
- A. 默认参数最佳，不需要调整。
- B. 根据厂家提供的参考值设置。
- C. 要根据扫描环境和扫描对象的颜色深浅进行调整，先进行试扫一到两幅，根据扫描结果判定。
- D. 可以自己随意设置。
10438. 使用扫描仪时，扫描对象与扫描仪之间有一个相对位置，该位置需要满足（D）。
- A. 只要在光圈内就可以。
- B. 角度只能是 90° 。
- C. 不需要调整扫描距离，只需要调整仰俯角就可以。
- D. 扫描对象必须在扫描仪投射光圈内，物距必须在相机景深范围内，扫描角度必须在厂家提供的参考范围内。
10439. 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪驱动软件打开失败是因为（B）。
- A. 扫描仪相机没有打开。
- B. 没有连接杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪或设备连接失败导致。
- C. 扫描仪光机没有打开。
- D. 没有完成标定。

10440. 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪开机后会出现 (“ ”) 提醒。(B)

- A. 初始化程序。
- B. 转台初始化, 请勿在转台上放置物品, 防止跌落。
- C. 标定扫描仪。
- D. 注册扫描仪。

10441. 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪标定时背景颜色要求 (C)。

- A. 浅色
- B. 彩色
- C. 深色, 可以用黑布遮挡。
- D. 白色

10442. 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪默认亮度等级为 (A)。

- A. 2
- B. 3
- C. 4
- D. 1

10443. 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪标定时 (A)。

- A. 标定板放置转台中间, 第 1 步单个大点朝下。
- B. 标定板放置转台中间, 第 1 步单个大点朝上。
- C. 标定板放置转台中间, 第 1 步单个大点朝左。
- D. 标定板放置转台中间, 第 1 步单个大点朝右。

10444. 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪标定需要 (D) 步。

- A. 5
- B. 10
- C. 8
- D. 3

10445. 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪标定时 (D)

- A. 标定板放置转台中间, . 第一步, 单个大点朝右, 点击开始; 第二步, 顺时针旋转 90 度, 单个大点朝下, 点击开始; 第三部, 顺时针旋转 90 度, 单个大点朝上。
- B. 标定板放置转台中间, 第一步, 单个大点朝下, 点击开始; 第二步, 逆时针旋转 90 度, 单个大点朝右, 点击开始; 第三部, 逆时针旋转 90 度, 单个大点朝上。
- C. 标定板放置转台中间, 第一步, 单个大点朝上点击开始; 第二步, 顺时针旋转 90 度, 单个大点朝左, 点击开始; 第三部, 顺时针旋转 90 度, 单个大点朝下。
- D. 标定板放置转台中间, . 第一步, 单个大点朝下, 点击开始; 第二步, 顺时针旋转 90 度, 单个大点朝左, 点击开始; 第三部, 顺时针旋转 90 度, 单个大点朝上。

10446. 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪标定时, 每一步标定完, 会出现 () 提示。(C)

- A. 已经完成一次图片收集, 请按图示照片顺时针旋转 90 度重新摆放标定板。
- B. 已经完成一次图片收集, 请按图示照片逆时针旋转 90 度重新摆放标定板。
- C. 已经完成一次图片收集, 请按图示照片重新摆放标定板。

D. 已经完成 2 次图片收集，请按图示照片重新摆放标定板。

10447. 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪完成标定进入扫描环节时，需要设置 (D)。

A. 细节、颜色 B. 颜色、亮度 C. 颜色矫正、细节

D. 细节、颜色、亮度等级

10448. 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪自动扫描默认 (A)

A. 8 次 B. 10 次 C. 12 次 D. 6 次

10449. 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪扫描分专业扫描和自动扫描 2 种模式。专业扫描选项有：(A)

A. 模式、视角、亮度、角度 H、角度 V。

B. 模式、视角、亮度、角度

C. 标记点拼接、视角、亮度、角度

D. 特征拼接、视角、亮度、角度

三、VR 应用知识模块（10501~10800，共 300 道题）

10501. 图形学在以下哪个领域得到应用（D）。

- A. VR
- B. AR
- C. MR
- D. 以上三者

10502. 出瞳距离是指光学系统最靠近（ ）的最后一面中心到人眼瞳孔的距离。（A）

- A. 人眼一端
- B. 镜片
- C. 显示模组
- D. 人眼视网膜

10503. 分辨率是指（ ）的精密度。（D）

- A. 屏幕图像
- B. 人眼
- C. 摄像头
- D. 显示器

10504. 目视光学放大系统主要光学面型包括（D）

- A. 球面
- B. 非球面
- C. 自由曲面
- D. 以上都是

10505. 什么是下一代计算平台？（B）

- A. 增强现实
- B. 混合现实
- C. 计算机视觉
- D. 大数据

10506. MR WORLD可以支持哪些场景？（D）

- A. 本地多人

B. 异地多人

C. 本地单人

D. 以上都是

10507. MR LIVE可以支持哪些终端使用? (D)

A. 智能眼镜

B. 手机

C. 投影仪

D. 以上都是

10508. 混合现实应用开发第一步是? (A)

A. 系统开发策划

B. 参考素材拍摄

C. 3D建模

D. 导入unity

10509. 平衡好即指任务的分配充分利用有限的 () 时间以及存储空间。(A)

A. 处理器

B. 周期运行

C. 位置配制

D. 渲染

10510. 材质基本参数中通过三个颜色块来控制材质的颜色, 下面属于材质基本参数颜色块的是 (B)。

A. 环境色

B. 反射色

C. 漫反射

D. 高光色

10511. 触觉反馈设备不包括 (C)

A. 充气式触觉反馈装置

B. 振动式触觉反馈装置

C. 声波式触觉反馈装置

D. 视觉式触觉反馈装置

10512. () 是数字内容叠加在真实环境之上。(B)

A. VR

B. AR

C. MR

D. XR

10513. 虚拟现实中的视场角也称作 (A)。

A. 视野范围

B. 分辨率

C. 视场

D. 角度

10514. 追踪技术包括 (A)。

A. inside out和outside in

B. outside in

C. inside out

D. outside out和inside in

10515. 双目视频眼镜通常是两个 () 的光学系统组成。(B)

A. 垂直

B. 对称

C. 平行

D. 相交

10516. 混合现实是由 () 组成。(C)

A. 人、物

B. 物体、场景

C. 人、物、场景

D. 人、场景

10517. 虚拟现实最重要的技术特征是 (D)。

A. 沉浸

B. 交互

- C. 想象
- D. 以上都是

10518. 虚拟环境建模中的分形技术属于（ ）建模。(A)

- A. 物理建模
- B. 行为建模
- C. 运动建模
- D. 声音建模

10519. 根据虚拟现实对“沉浸性”程度和交互程度的不同，可把虚拟现实系统划分为四种典型类型 (D)。

- A. 沉浸式、桌面式、增强式、
- B. 沉浸式、桌面式、增强式
- C. 沉浸式、桌面式、增强式
- D. 沉浸式、桌面式、增强式

10520. HMD (Head_Mounted_Display), 头盔式显示器, 主要组成是 (B)。

- A. 光学系统、虚拟资源
- B. 显示元件、光学系统
- C. 虚拟资源、显示原件
- D. 显示原件、处理器

10521. Blue Cat是（ ）系统。(A)

- A. 全息3D多任务
- B. 3D全息任务
- C. 3D建模任务
- D. 全息3D建模

10522. 空间位置跟踪技术有多种，常见的跟踪系统有 (A)。

- A. 机械跟踪器，电磁跟踪器，超声波跟踪器
- B. 惯性跟踪器，光学跟踪器，电磁跟踪器
- C. 机械跟踪器，电磁跟踪器，光学跟踪器
- D. 机械跟踪器，电磁跟踪器，超声波跟踪器，惯性跟踪器，光学跟踪器

10523. （ ）技术是虚拟现实系统的一种极为重要的支撑技术。(B)

- A. 三维显示
- B. 立体显示
- C. 平面显示
- D. 二维显示

10524. 由镜头引起的成像画面呈桶形膨胀状的失真现象称为 (A)。

- A. 桶形畸变
- B. 枕形畸变
- C. 图像畸变
- D. 桶形失真

10525. 不需任何外接传感器，可以在无硬件搭建、无标记的环境中使用的位踪方式称为 (B)。

- A. inside-out
- B. outside-in
- C. outside-out
- D. inside-in

10526. 触觉反馈设备不包括 (C)。

- A. 充气式触觉反馈设备
- B. 振动式触觉反馈设备
- C. 声波触觉反馈设备
- D. 视觉式触觉反馈设备

10527. 在基于几何图形的实时绘制技术实现过程中，目前有以下几种用来降低场景的复杂度，以提高三维场景的动态显示速度的方法，其中 () 法应用较为普遍。 (C)

- A. 预测计算法
- B. 脱机计算法
- C. 细节层次模型法
- D. 3D剪切法

10528. 电磁式位置跟踪设备可分为交流电发射器型与直流电发射器型 (D)。

- A. 旋转对象

B. 移动对象

C. 缩放对象

D. 组合对象

10529. 虚拟现实与通常()系统所产生的模型以及传统的三维动画是不一样的。(A)

A. CAD

B. UNITY

C. 3DMAX

D. SKETCHUP

10530. 虚拟现实技术是由美国VPL公司创始人()在上世纪80年代提出的。(C)

A. 丹泽尔

B. 桑德斯

C. 布莱恩

D. 拉尼尔

10531. 光学跟踪器属于()跟踪技术中的一种。(B)

A. 平面位置

B. 空间位置

C. 地理位置

D. 物理位置

10532. 虚拟现实是由计算机生成的给人以()的虚拟环境。(C)

A. 交互感

B. 虚拟感

C. 沉浸感

D. 真实感

10533. 以下哪个不属于常见的建模工具软件(D)

A. 3DMAX

B. XSI

C. MAYA

D. PKPM

10534. 为了保证虚拟环境的真实性,常需要对虚拟物体进行碰撞检测,实现方法

有多种，但其中的（ ）层次包围盒法是碰撞检测算法中广泛使用的一种方法。

(C)

A. 46

B. 47

C. 48

D. 49

10535. 虚拟现实技术的发源地是 (B)

A. 中国

B. 美国

C. 德国

D. 英国

10536. 球形全景作品制作过程的第一步是 (B)。

A. 导入全景素材照片

B. 打开PTGUI软件

C. 进行控制点设置

D. 拼合图片

10537. 三维虚拟声音的主要特征 (D)。

A. 全向三维定位特性

B. 三维实时跟踪特性

C. 沉浸感与交互性

D. 以上都是

10538. 虚拟现实是下一代计算平台是谁说的 (A)。

A. 扎克伯格

B. 王雪红

C. 库克

D. 张小龙

10539. 虚拟现实建模语言是(D)。

A. XML

B. HTML

C. ECML

D. VRML

10540. 虚拟现实和虚拟制造技术是计算机应用的新领域，主要是由计算机应用领域中的（ ）结合成的（B）

A. 科学计算与数据处理

B. 多媒体技术与人工智能

C. 数据处理与人工智能

D. 网络与人工智能

10541. 在dindex坐标系列表中，索引值（ ）用来标记一个面坐标索引表的结束（C）。

A. -3

B. -2

C. -1

D. 0

10542. VR系统中常用的立体显示设备可分为（D）。

A. 固定式

B. 头盔式

C. 手持式

D. 以上都是

10543. 关于VR和AR描述错误的是（C）。

A. VR是虚拟现实，AR是增强现实

B. 都有很好的交互性

C. 都是屏蔽双眼搭建一个虚拟场景交互体验

D. 内容都可能需要三维数字化搭建

10544. 下面对于增强现实的特性哪个描述是错误的（C）。

A. 识别技术

B. 虚实结合

C. 全沉浸式体验

D. 实时交互

10545. 以下哪个软件不能用于VR开发（B）

- A. Unity
- B. Coreldraw
- C. Unigine
- D. Unreal engine

10546. VR内容开发运用的关键技术是(A)

- A. 广角立体显示技术
- B. 动画制作
- C. 特效制作
- D. 网页开发

10547. 以下哪个设备不属于VR头显设备(C)。

- A. HTC Vive
- B. 三星Gear VR
- C. 谷歌Cardboard
- D. 苹果VR

10548. 全景视频的概念以下描述正确的是 (A)。

- A. 720度或360度全景视频
- B. 180度或90度全景视频
- C. 90度全景视频
- D. 180度全景视频

10549. VR在形式上最早被运用到哪个领域 (C)。

- A. 饮食
- B. 影视
- C. 军事
- D. 建筑

10550. VR当下发展的真实写照 (C)。

- A. 各个领域未曾开发
- B. 只有大型企业重视
- C. 全行业多方面发展
- D. 虚拟现实认知度小

10551. 虚拟现实技术的三大特征 (A)。

- A. 交互性/沉浸感/想象力
- B. 交互性/实用性/真实性
- C. 沉浸感/舒适感/想象性
- D. 交互性/沉浸感/舒适性

10552. 虚拟现实理论最早被提出是在(A)。

- A. 1963
- B. 1972
- C. 1989
- D. 2004

10553. 头盔显示器, 简称 () 是常见的立体显示设备 (B)。

- A. HND
- B. HMD
- C. IPD
- D. FOV

10554. 3Ds Max是一款 () 软件。(A)

- A. 三维建模软件
- B. 三维全景软件
- C. 二维动画软件
- D. 操作系统软件

10555. 以下哪款VR头戴式设备的出现, 开启了VR行业的新纪元(A)。

- A. Oculus
- B. HTC Vive
- C. 三星Gear VR
- D. 索尼PS VR

10556. 以下哪种语言是Unity引擎使用的开发语言(A)。

- A. C#
- B. C++
- C. C语言

D. JAVA

10557. 目前支持多平台开发的虚拟现实制作引擎是 (C)。

A. 3DMAX

B. DXP

C. Unity

D. Maya

10558. Unigine 是一款 () 软件。(B)

A. 3D建模软件

B. 3D引擎

C. 二维动画软件

D. 操作系统软件

10559. 关于VR全景视频, 以下描述错误的是 (C)。

A. 包含虚拟现实和一些交互相结合输出的视频

B. 需要佩戴VR头盔设备体验所带有交互性的视频

C. 只能通过CG技术制作, 并且输出的VR内容视频

D. 通过实拍与CG的方式相结合的360度视频影像

10560. 关于VR全景视频特点, 以下描述不正确的是 (D)。

A. 可以赋予体验者沉浸式视觉享受

B. 可以赋予体验者同在场视觉享受

C. 可以赋予体验者交互式操作

D. 不可以赋予体验者交互式操作

10561. 虚拟现实系统的三个主要技术领域 (D)。

A. VR的人机接口

B. VR的计算机系统

C. VR的建模和仿真

D. 以上都是

10562. 以下哪一项不是常用的实时动态现实的方法 (D)。

A. 场景分块

B. 可见消隐

C. 细节选择

D. 动态绘制

10563. VRML的空间坐标系是X轴的正向水平向右, Y轴的正向垂直向上, Z轴的 (C)。

A. 正向垂直向右

B. 反向水平向上

C. 正向垂直向前

D. 反向水平向右

10564. VRML描述旋转等角度的计量单位是 (D)。

A. 高度

B. 长度

C. 宽度

D. 弧度

10565. 以下哪一项不属于Text文本的造型节点 (D)。

A. 内容

B. 长度

C. 外观

D. 宽度

10566. 使用 () 节点可以将多个相同或不同的节点进行编组, 以构造复杂造型。

(B)

A. OPU

B. Oup

C. Puo

D. Pou

10567. 下列哪一项不属于VRML中控制动画的插补器(D)。

A. 位置

B. 颜色

C. 标量

D. 材料

10568. 平衡好即指任务的分配充分利用有限的 () 时间以及存储空间。(A)

- A. 处理器
- B. 周期运行
- C. 位置配置
- D. 渲染

10569. 立体显示技术是虚拟现实系统的一种极为重要的支撑技术。要实现立体的显示。现已有多种方法与手段进行实现，以下哪一项不属于 (D)。

- A. 互补色
- B. 偏振光
- C. 时分式
- D. 立体式

10570. 下列哪一项不属于VR系统的典型硬件组成 (D)。

- A. 显示和观察设备
- B. 交互设备
- C. 传感设备
- D. 二维数据获取设备

10571. 利用计算机生成一种模拟环境，并通过多种专用设备使用户“投入”到该环境中，实现用户与该环境直接进行自然交互的技术称为 (B)。

- A. 增强现实
- B. 虚拟现实
- C. 混合现实
- D. 扩展现实

10572. 它设置开始动画，结束动画和控制动画的播放速度等属性(D)。

- A. 空间传感器
- B. 声音传感器
- C. 动作传感器
- D. 时间传感器

10573. 怎样解决VR眩晕 (D)。

- A. 低延迟技术

B. 添加虚拟参考物

C. 电前庭刺激

D. 以上都是

10574. 虚拟现实的英文全称是什么(A)

A. Virtual reality

B. Argument reality

C. Mixed reality

D. Cinematic Reality

10575. 增强现实的英文全称是什么(B)

A. Virtual reality

B. Argument reality

C. Mixed reality

D. Cinematic Reality

10576. 混合现实的英文全称是什么(C)

A. Virtual reality

B. Argument reality

C. Mixed reality

D. Cinematic Reality

10577. 以下哪一个不属于MR品牌设备(D)

A. Hololens

B. Magicleap

C. Action one

D. Oculus

10578. 穿戴VR眼镜有时候会产生眩晕感, 这种眩晕感被称为晕动症, 以下哪一项不属于晕动症的发生机制(D)。

A. 视觉感受器

B. 平衡感受器

C. 本体感觉

D. 触觉感受器

10579. 2019年有（ ）所高职院校开设了虚拟现实专业。（B）

- A. 70
- B. 71
- C. 72
- D. 73

10580. 编辑3D模型对话框不能从（ ）编辑模型。（D）

- A. 模型
- B. 动作
- C. POV-Ray
- D. 部件配置

10581. 用影像增强管的X线成像方式中，造成影像失真的物理学现象称为（A）。

- A. 枕形畸变
- B. 桶形畸变
- C. 异性畸变
- D. 侧形畸变

10582. 以下哪一项不属于洞穴式立体显示装置（CAVE Automatic tual oment）系统的组成部分（D）。

- A. 投影设备
- B. 跟踪系统
- C. 声音系统
- D. 捕捉系统

10583. VR的核心是（B）与仿真

- A. 建设
- B. 建模
- C. 建造
- D. 建筑

10584. 上市公司与布局VR只差什么（B）。

- A. 只拆一条金融界

- B. 只差一场发布会
- C. 只差一款产品
- D. 只差一家生产厂

10585. 2018年世界VR大会在我国哪一座城市举办 (D)。

- A. 合肥
- B. 上海
- C. 北京
- D. 南昌

10586. 世界上第一套虚拟演播室由 () 生产。(C)

- A. 中国
- B. 德国
- C. 日本
- D. 美国

10587. 下列哪一项不属于Clut3D组成部分 (D)。

- A. 输出插件
- B. 设计器
- C. 浏览器插件
- D. 资源库

10588. 分布式虚拟现实系统简称(C)。

- A. CVR
- B. KVR
- C. DVR
- D. JVR

10589. 桌面虚拟现实系统是一套基于普通PC平台的 (B) 桌面虚拟现实系统。(B)

- A. 微型
- B. 小型
- C. 中型
- D. 大型

10590. 多通道投影系统是基于虚拟现实技术(VR)的硬件系统, 综合了计算机图形

学、图像处理与模式识别、智能技术、传感技术、语音处理与音响技术和（ ）等多门科学。(B)

- A. 通信技术
- B. 网络技术
- C. 计算机技术
- D. 动捕技术

10591. X3D是Web3D协会制定的（ ）的下一代标准。(A)

- A. VRML197
- B. VRML196
- C. VRML195
- D. VRML194

10592. PTGUI是一款功能强大的（ ）拼接软件。(B)

- A. 视频制作
- B. 全景图片
- C. 全景视频
- D. 引擎编辑

10593. 下列哪一项不属于Clutch 3D的组成部分 (B)。

- A. 输出插件
- B. 输入插件
- C. 浏览器插件
- D. 设计器

10594. 数据手套是一种多模式的虚拟现实硬件，通过（ ）可进行虚拟场景中物体的抓取、移动、旋转等动作。(B)

- A. 软件建模
- B. 软件编程
- C. 电脑编程
- D. 三维建模

10595. 使用纹理对象的第一步是 (B)。

- A. 生成纹理对象数组

- B. 定义纹理对象
 - C. 通过使用glBindTexture选择纹理对象，来完成该纹理对象的定义
 - D. 在绘制景物之前通过glBindTexture，为该景物加载相应的纹理。
10596. 所有VRML都使用（ ）节点创建。(C)
- A. Shadow
 - B. Square
 - C. Shape
 - D. Skill
10597. 真三维(True 3D Volumetric Display Technique)是一种立体显示技术，也是计算机立体（ ）系统中最新的研究方向。(B)
- A. 听觉
 - B. 视觉
 - C. 触觉
 - D. 嗅觉
10598. AR技术最早是（ ）年提出的。(A)
- A. 1990
 - B. 1991
 - C. 1992
 - D. 1993
10599. 以下哪一项不属于光学透视式增强现实系统的的优点 (D)。
- A. 简单
 - B. 分辨率高
 - C. 没有视觉偏差
 - D. 视场角大
10600. 下列哪一项不属于增强现实系统正常工作所需的组件(B)。
- A. 头戴式显示器
 - B. 跟踪系统
 - C. 捕捉系统
 - D. 移动计算能力

10601. Vision based AR的中文意思是 (B)。

- A. 基于计算机图像的VR
- B. 基于计算机视觉的VR
- C. 基于计算机建模的VR
- D. 基于计算机系统的VR

10602. 知名MR混合现实眼镜品牌Magic leap是由哪家公司投资的 (D)。

- A. 苹果
- B. 三星
- C. 腾讯
- D. 阿里巴巴

10603. () 年被称为VR元年 (B)

- A. 2015
- B. 2016
- C. 2017
- D. 2018

10604. Kolor Autopano Giga是一款 () 软件 (B)。

- A. 游戏开发
- B. 全景图片视频编辑
- C. 三维造型与动画制作
- D. 图像处理

10605. 瞳孔间距(interpupillary distance)两眼 () 前方时，左、右瞳孔点之间的直线距离 (B)。

- A. 直视
- B. 平视
- C. 俯视
- D. 仰视

10606. 陀螺仪是用高速回转体的 () 矩敏感壳体相对惯性空间绕正交于自转轴的一个或二个轴的角运动检测装置 (B)。

- A. 重量
- B. 变量
- C. 动量
- D. 速度

10607. 陀螺仪分为 (D)。

- A. 压电陀螺仪
- B. 微机械陀螺仪
- C. 激光陀螺仪
- D. 以上都是

10608. 刷新率就是屏幕每 () 画面被刷新的次数。(C)

- A. 微秒
- B. 毫秒
- C. 秒
- D. 分

10609. 显示技术是VR眼镜的核心，它包括 (D)。

- A. 交错显示
- B. 画面交换
- C. 视差融合
- D. 以上都是

10610. 目前绝大多数VR头盔镜片的尺寸都在 ()MM左右。(C)

- A. 30
- B. 40
- C. 50
- D. 60

10611. 畸变用通俗的话来说就是 () 扭曲变形 (B)。

- A. 图形
- B. 图像
- C. 视频

D. 画面

10612. Clark于（ ）提出了细节层次（Levels of Detail, 简称LOD）模型的概念（B）。

A. 1975

B. 1976

C. 1977

D. 1978

10613. 光照模型组成的要素是（D）。

A. 光照

B. 着色

C. 感光

D. 以上都是

10614. 人脸识别技术包含（ ）部分。（D）

A. 人脸检测

B. 人脸跟踪

C. 人脸对比

D. 以上都是

10615. 在日常生活中，眼球追踪技术最热门的载体是（B）。

A. 电脑

B. 手机

C. 汽车

D. 手表

10616. 全息最早由英国物理学家于（ ）年提出。（B）

A. 1946

B. 1947

C. 1948

D. 1949

10617. 据研究显示, VR眼镜需要达到()以上的分辨率才能基本使大脑认同。(C)
- A. 12K
 - B. 13K
 - C. 14K
 - D. 15K
10618. ()大学开发出了纯交互式汽车模拟驾驶培训系统。(A)
- A. 北京科技大学
 - B. 北京航空航天大学
 - C. 清华大学
 - D. 北京大学
10619. 充气式接触反馈手套是使用小气囊作为传感装置, 在手套上有()个小气囊放在对应的位置。(B)
- A. 10-20
 - B. 20-30
 - C. 30-40
 - D. 40-50
10620. 全向三维定位特性是指在三维虚拟环境中实时跟踪虚拟声源的能力, 使用户准确判断精确位置, 符合真实世界的()方式。(B)
- A. 视觉
 - B. 听觉
 - C. 触觉
 - D. 嗅觉
10621. 140面部表情识别技术其中的第三个步骤表情的识别是利用()种表情的简化FACS进行识别。(C)
- A. 4
 - B. 5
 - C. 6
 - D. 7
10622. 设计数学模型是物理仿真技术需要解决的问题, 它是指利用数学模型来实

现，描述（ ）对象行为和运动的一组方程式。（B）

- A. 现实
- B. 虚拟
- C. 空间
- D. 平面

10623. 在VRML中，可以使用（ ）语句为为场景中的任何节点定义一个节点名在VRML中，可以使用DEF语句为为场景中的任何节点定义一个节点名。（D）

- A. DOF
- B. DCF
- C. DBF
- D. DOF

10624. 使用（ ）节点可以将多个相同或不同的节点进行编组，以构造复杂造型（C）

- A. Ance
- B. OPU
- C. Group
- D. Texture

10625. TouchSensor传感器必须和感知接触的（ ）节点放在同一个组节点下，否则无法正确感知事件。（B）

- A. 纹理节点
- B. 造型节点
- C. Group节点
- D. 背景节点

10626. 数据到达交换机时，交换机通过（ ）来进行正确的数据转发。（C）

- A. 源MAC地址
- B. 源IP地址
- C. 目的MAC地址
- D. 目的IP地址

10627. 英特尔公司运用虚拟现实和三维技术,把中国的一个著名景点搬上因特网,从而使全世界的因特网用户可以足不出户,作一次身临其境的旅行,这个景点是哪个(B)。

- A. 庐山
- B. 故宫
- C. 黄山
- D. 长江三峡

10628. Internet可以提供多媒体虚拟现实技术,为人们创造五彩缤纷的网上娱乐生活。虚拟现实的含义是(B)。

- A. 远程教育、远程会诊、电视购物
- B. 通过计算机、传感器、显示器、控制技术建立起来的立体空间
- C. 全球性网络世界,实现资源共享
- D. 通过本地端的网络设备了解远端的情况

10629. 下列有关信息和数据的说法,错误的有(C)。

- A、数据是用以载荷信息的物理符号,数据本身并无意义
- B、信息可以离开信息系统独立存在,也可以离开信息系统的各个组成和阶段独立存在
- C、信息可能会随载荷它的物理设备的改变而发生改变
- D、同一组数据,对一些人来说是数据,对另外的人可能就是信息

10630. 在3DSMAX中,工作的第一步就是要创建(C)。

- A、类
- B、面板
- C、对象
- D、事件

10631. 3DS MAX默认的坐标系是(B)。

- A. 世界坐标系
- B. 视图坐标系
- C. 屏幕坐标系
- D. 网格坐标系

10632. 3DSMAX中用于光滑三维物体的命令是 (A)。

- A. Mesh Smooth
- B. Edit Mesh
- C. Noise
- D. Refine

10633. 2019年 () 3GPP全会批准了第五代移动通信标准的功能冻结, 这意味着首个国际5G标准正式出炉 (C)。

- A. 4月13日
- B. 5月13日
- C. 6月13日
- D. 7月13日

10634. 全世界第一幅可穿戴MR混合现实眼镜是 (C)。

- A. Magic Leap
- B. Action one
- C. Hololens
- D. Unreal

10635. 2018年世界VR大会在我国南昌举行, 本届大会的主题是 (D)。

- A. 科技改变生活
- B. 虚拟未来已来
- C. 科技定义未来
- D. 虚拟现实定义未来信息社会

10636. 著名社交软件公司Facebook于 () 完成了对虚拟现实公司Oculus的收购。

(A)

- A. 2014年7月
- B. 2014年8月
- C. 2014年9月
- D. 2014年10月

10637. 三维鼠标作为虚拟现实系统基于自然交互设备的输入部分，其设计的感官不包括 (D)。

- A. 听觉
- B. 触觉
- C. 视觉
- D. 嗅觉

10638. 下列哪一项不属于光学跟踪测量设备 (C)。

- A. 摄影机
- B. 跟踪或监视设备
- C. 动作捕捉设备
- D. 数据处理设备

10639. 人机交互简称 (B)。

- A. HBI
- B. HDI
- C. HCI
- D. HVI

10640. 下列哪一项不属于多通道用户界面的基本特点 (C)。

- A. 允许非精确的交互
- B. 三维和直接操控
- C. 交互的单向性
- D. 交互的隐含性

10641. Slam概念提出的时间大概是在 (C)。

- A. 20世纪60年代
- B. 20世纪70年代
- C. 20世纪80年代

D. 20世纪90年代

10642. 下面哪一项属于虚拟现实技术 (A)。

A. 电子宠物

B. ASR

C. TTS

D. office助手

10643. 可视化是指 (D)。

A. 简单的利用图形学的图像处理技术，然后在屏幕上显示出来

B. 简单的转化成图形图像的东西，然后在屏幕上显示出来

C. 简单的利用美学的图像处理技术，转化成图形图像的东西，然后在屏幕上显示出来

D. 简单的利用图形学的图像处理技术，转化成图形图像的东西，然后在屏幕上显示出来

10644. () 是一种矢量，它认为世界由点线面体构成。(B)

A. 图形

B. 图像

C. 影视

D. 影像

10645. 从地理学角度来看，虚拟现实是(C)。

A. 利用计算机发展中的高科技手段构造的，使参与者获得与现实一样感觉的一个虚拟的境界

B. 指一种模拟三维环境的技术，用户可以如在现实世界一样体验和操纵这个环境

C. 指存在于计算机系统逻辑环境，通过输出设备，模拟显示现实世界中的三维物体，和它们的运动规律和方式

D. 通过输出设备模拟显示现实世界中的三维物体和它们的运动规律和方式

10646. 人眼对于细微差异尤其敏感，计算机对于（ ）计算量最大。（D）

- A. 影视生产的
- B. 图像生产的
- C. 图形生产的
- D. 影像生产的

10647. 。在生成场景景象中，以下不属于模型的是（D）。

- A. 建模技术、模型检索
- B. 模型变形、模型简化
- C. 模型重建、模型补全
- D. 真实感、光照处理

10648. 在生成场景景象中，网络不包括（D）。

- A. 分布式
- B. 并行
- C. 协同
- D. 人造的

10649. 虚拟现实中的现实不是指（A）。

- A. 人造的
- B. 近乎存在的
- C. 能感受到的
- D. 能体验到的

10650. 根据2018年数据同济，国内VR虚拟职位需求最多的城市是（C）

- A. 上海
- B. 深圳

- C. 北京
- D. 成都

10651. 数控加工仿真系统是运用虚拟现实技术来操作“虚拟设备”，而不能（B）。

- A. 检验数控程序
- B. 检测工艺系统的刚性
- C. 编辑预输入数控程序
- D. 增加机床操作的感性认识

10652. （ ）环境中，位于不同物理环境位置的多个用户或多个虚拟环境通过网络互联，或多个用户同时参加一个虚拟现实环境，与其他用户，进行，并共享信息。（D）

- A. 桌面虚拟现实
- B. 完全沉浸的虚拟现实
- C. 增加现实性的虚拟现实
- D. 分布式虚拟现实

10653. 跟踪注册技术首先检测需要（ ）的物体特征点以及轮廓。（A）

- A. 虚拟
- B. 增强
- C. 混合
- D. 现实

10654. 3DSMAX提供了四种环境特效，下列哪一项不属于（B）。

- A. 爆炸特效
- B. 喷洒特效
- C. 燃烧特效
- D. 雾特效

10655. Unigine是一款（ ）软件。（B）

- A. 3D建模软件
- B. 3D引擎

C. 二维动画软件

D. 操作系统软件

10656. 三星Gear360是一款（ ）设备。（D）

A. 手机

B. 无线路由器

C. 平板电脑

D. VR全景拍摄

10657. VR全景视频拍摄器材的视频存储卡一般推荐使用（A）。

A. 高速度/大内存

B. 高速度/小内存

C. 普通卡/大内存

D. 普通卡/小内存

10658. Gear360是一款（ ）全景拍摄器材。（D）

A. 入门级VR全景拍摄器材

B. 专业级VR全景拍摄器材

C. 电影级VR全景拍摄器材

D. 消费级VR全景拍摄器材

10659. 目前支持多平台开发的虚拟现实制作引擎是（A）。

A. Unity

B. 3Dmax

C. DXP

D. Maya

10660. 目前追求快速开发虚拟现实制作引擎是（A）。

A. Unity

B. 3Dmax

- C. DXP
- D. Unreal

10661. 目前追求画面效果极致的虚拟现实制作引擎是 (A)。

- A. Unity
- B. 3Dmax
- C. DXP
- D. Unreal

10662. VR全景视频拍摄前需要进行声音同步或 () 同步来方便后期缝合处理。(B)

- A. 动作同步
- B. 手势同步
- C. 电量同步
- D. 内存同步

10663. VR全景视频的特点以下描述错误的是 (C)。

- A. 将静态的全景图片转换为动态的视频图像
- B. 全景视频可以在拍摄角度左右上下360度任意观看动态视频
- C. 全景视频是单一的静态全景图片形式
- D. 具有景深、动态图像、声音等包罗万象，同时具备声画对位，声画同步

10664. 漫游大师是一款 () 软件。(B)

- A. 三维建模软件
- B. 三维全景软件
- C. 二维动画软件
- D. 操作系统软件

10665. 枕形畸变是由 () 产生的。(C)

- A. 短焦距

- B. 中远焦距
- C. 长焦距
- D. 以上都不是

10666. 下列哪一项不属于平面中的自由度 (B)。

- A. 旋转
- B. 垂直
- C. 左右
- D. 前后

10667. 3dmax 是由美国 () 公司开发的一款三维设计软。(B)

- A. 3dmax
- B. Autodesk
- C. photoshop
- D. 动画

10668. 在3DSMAX中, 工作的第一步就是要创建 (C)。

- A. 类
- B. 面板
- C. 对象
- D. 事件

10669. 3DSMAX的工作界面的主要特点是在界面上以 () 的形式表示各个常用功能。

(C)

- A. 图形
- B. 按钮
- C. 图形按钮
- D. 以上说法都不确切

10670. 在3DSMAX中 (C) 是用来切换各个模块的区域。

- A. 视图
- B. 工具栏

- C. 视图
- D. 工具栏

10671. 用来将一个物体附着在另外一个对象之上的控件是 (D)。

- A. Boolean (布尔)
- B. Conform (包裹)
- C. connect (链接)
- D. scatter (离散)

10672. 在3DSMAX中, 工作的第一步就是要创建(C)。

- A、类
- B、面板
- C、对象
- D、事件

10673. 3DSMAX的工作界面的主要特点是在界面上以()的形式表示各个常用功能。

(C)

- A. 图形
- B. 按钮
- C. 图形按钮
- D. 以上说法都不确切

10674. 在3dsmax中(C)可以用来切换各个模块的区域

- A. 视图
- A. 工具栏
- B. 命令面板
- C. 标题栏

10675. ()是对视图进行显示操作的按钮区域。(D)

- A、状态栏
- B、工具栏
- C、命令面板

D、视图导航202

10676. (A) 可以用于在数量非常多的对象类型场景中选取需要的对象类型，排除不必要的麻烦。(A)

A. 选择过滤器

B、选取范围控制

C、选取操作

D、移动对象

10677. () 是用来寻找点、线、面的工具。(B)

A、辅助角度导航

B. 辅助坐标导航

C. 辅助百分比导航

D. 辅助微调导航

10678. 3DSMAX默认的坐标系统是 (A)

A、view

B. Screen

C. World

D. Parent

10679. 下面关于坐标系统的说法中错误的是 (B) .

A、世界坐标系统是一个全局坐标系统

B、视图坐标系统要比世界坐标系统和屏幕坐标系统准确

C、本地坐标系统能单独用于对象

D、在3DSMAX中，用户是可以将任何对象的自身坐标系统定义为公共的坐标系统

10680. () 表示单个被选择视图最大显示被选择对象。(A)

A、ZoomExtentsSelected

B、ZoomExtentsAllselected

C、ZoomExtents

D、ZoomExtentsAll

10681. 下面说法错误的是 (C)。

- A、影视业是3DSMAX应用最早，发展最快的领域。
- B、广告业是3DSMAX目前在国内应用最广的行业。
- C、3DSMAX目前在国防军事的应用中，只应用在飞行训练中。
- D、利用3DSMAX动画技术，可以将科学计算过程和计算结果转换为几何图形或图象信息。

10682. 如果怕不小心将工具栏拖出显示器范围外，可以按下键盘上的()锁定界面。

(B)

- A、Ctrl+o
- B、Alt+o
- C、Ctrl+L
- D、Alt+L

10683. 快捷键的设置是在()中进行的。(A)

- A、主菜单的Customize菜单
- B、工具栏的Customize菜单
- C、视图的Customize菜单
- D、命令面板的Customize菜单

10684. 3DsMAX中，每一个物体及物体上的有效元素都具有 () 个坐标值。(C)

- A、1
- B、2
- C、3
- D、4

10685. 在世界坐标系统的front视图中看，水平方向 () 边是正向。(D)

- A、上
- B、下
- C、左
- D、右

10686. 在世界坐标系统的front视图中看，垂直方向是世界坐标系统的()轴。

- (D)
- A、T
- B、X
- C、Y
- D. Z

10687. () 是3dsmax中功能最为强大的坐标系统。(D)

- A、世界坐标系统
- B、试图坐标系统
- C、本地坐标系统
- D、自定义坐标系统

10688. () 特别适合设置一个物体沿另一个倾斜物体的运动。(D)

- A、世界坐标系统
- B、试图坐标系统
- C、本地坐标系统
- D、自定义坐标系统

10689. 摄像机的远近移动是沿着 (C) 方向上移动的。(C)

- A、直线
- B、曲线
- C、摄像机和目标点两点连线的直线
- D、摄像机和目标点两点连线的曲线

10690. 3dsmax默认有 () 个视口。(D)

- A、1
- B、2
- C、3
- D、4

10691. 在设置动画时，按下 () 按钮，表明处于动画记录模式。(A)

- A、Auto
- B、Create

C、Scene

D、Model

10692. 可以使用 () 对话框来进行精确的交换。(B)

A、SelectionFloater

B、TransformTypeIn

C、Preferences

D、EditSatch

10693. 能够显示当前材质层次结构的是 (C)。

A、依据材质选择

B、材质编辑器选项

C、材质/贴图导航器

D、制作预示动画

10694. 3dsmax中材质类型共有 (B) 种。

A. 12

B. 15

C. 18

D. 21

10695. () 可以作为其他材质类型的基础材质使用。(A)

A、标准材质

B、光线追踪材质

C、光迹追踪材质

D、建筑材料

10696. 在标准材质中 () 是默认的。(B)

A、各项异性

- B、布林
- C、金属
- D、非布林

10697. 以下几种介质中，折射率最大的是 (D)。

- A、真空
- B、空气
- C、水
- D、玻璃

10698. () 材质用于效果间的变形。(C)

- A. 合成
- B. 双面
- C. 变形
- D. 多重子

10699. 3dsmax中的材质分为 () 种类型。(B)

- A、1
- B、2
- C、3
- D、4

10700. 以下不属于泛光灯的特点的是 (D)。

- A、泛光灯没有方向控制
- B、主要作用是作为一个辅光
- C、优点是比较容易建立和控制
- D、可以建立很多个泛光灯

10701. 能够使物体产生热辐射效果的是 (D)。

- A、自由聚光灯
- B、平行光灯
- C、自由平行点光灯
- D、天光灯

10702. () 能产生可控制目标点的灯光。(A)

- A、目标点光灯
- B、自由点光灯
- C、目标线性灯
- D、自由线形灯

10703. () 能产生不可控制目标点的自由方向的灯光。(B)

- A、目标点光灯
- B、自由点光灯
- C、目标线形灯
- D、自由线形灯

10704. 3dsmax的标准灯光共有：TargetSpot(目标聚光灯)、freedirect(自由平行灯光)、Skylight(天空光灯)和 () 等共 6 种灯光。(A)

- A. freespot, targetdirect, omni
- B、freespot, targetdirect, omna
- freespot, targetspot, omni
- freespot, targetdirectcamera

10705. 摄影机的种类主要分为两种，分别为(D)

- A、tagetcamara, omnicamara
- B、tagetcamara, omna, omnacamara
- C、omnicamara, freecamara
- D、tagetcamara, freecamara

10706. ()灯光属于不能控制发光范围的灯光。(D)
- A、直射灯
 - B、聚光灯
 - C、天空光灯
 - D、泛光灯
10707. ()是能产生自由形态的长形目标灯。(B)
- A、目标线形灯
 - B、自由线形灯
 - C、目标面光灯
 - D、自由面光灯
10708. ()能产生目标面积效果的灯光。(C)
- A、目标线形灯
 - B、自由线形灯
 - C、目标面光灯
 - D、自由面光灯
10709. ()能产生自然天光效果。(B)
- A、IES 阳光灯
 - B、IES 天光灯
 - C、自由面光灯
 - D、以上说法都不正确
10710. ()材质用于光滑材质的表面，可以产生强烈的圆形高光。(C)
- A、MultiLayer
 - B、OrenNayarBlinn
 - C、Photo
 - D、Strauss

10711. ()材质适用于金属，但允许你对金属的一些特殊性质进行控制。(B)

- A、MultiLayer
- B、OrenNayarBlinn
- C、Photo
- D、Strauss

10712. ()用于多种贴图进行叠加的效果。(D)

- A、灰暗 / 阴影材料
- B、卡通材质
- C、混合材质
- D、合成材质

10713. ()用于同一物体上下不同材质的效果。(A)

- A、多重子材质
- B、胶合材质
- C、顶 / 底材质
- D、变形材质

10714. 以下不属于二维贴图的是 (D)。

- A、砖块贴图
- B、棋盘格贴图
- C、渐变色贴图
- D、细胞增殖贴图

10715. 以下不属于三维贴图的是 (A)。

- A、旋涡贴图
- B、凹陷贴图
- C、衰减贴图
- D、大理石贴图

10716. 用于制作岩石的凹凸贴图效果的是 (C)

- A、珍珠岩贴图
- B、行星贴图
- C、斑纹贴图

D、斑点贴图

10717. 合成贴图共有 () 种。(C)

A、2

B、3

C、4

D、5

10718. “衰减”可以产生 () 的效果。(A)

A、有明到暗

B、由暗到明

C、由大到小

D、由小到大

10719. 当自己精心设计的对象在放入场景后, 发现造型失真或物体间的边界格格不入, 其原因最可能是 (B)。

A、三维造型错误

B、忽视了灯光设计和摄像机

C、材质不是很好

D、以上答案都不对

10720. 以下不属于标准灯光的是 (D)。

A、泛光灯

B、目标聚光灯

C、目标平行光灯

D、目标线形灯

10721. 以下不属于光学灯光的是 (C)。

A、目标点光灯

B、自由点光灯

C、天光灯

D、自由线形灯

10722. R G B 三原色的色阶最高值 (C)

A、全都是63

- B、全都是127
- C、全都是255
- D、R为63，G为127，B为255

10723. 下列说法中错误的是 (C)

- A、聚光灯的照射形状可以是圆形的或长方形
- B、聚光灯比泛光灯多了一个投射目标的控制
- C、泛光灯的灯光方向是可以控制的
- D、聚光灯的灯光方向是可以控制的

10724. UVWMap命令在 () 面板上。(A)

- A、modify
- B、层级
- C、运动命令
- D、多功能

10725. 晶格化的实质是将实体的Edge (边) 次对象转化为杆件, 将实体的Vertex (节点) 次对象转化为 (A)

- A、joint (晶格节点)
- B. join (晶格节点)
- C. joint (网格节点)
- D. join (对象节点)

10726. 3dsmax6中提供了5种节点类型, () 不属于节点类型. (C)

- A. BezierCorn
- B. Corner (角)
- C. Segment (线段)
- D. Bezier (贝塞尔曲线)

10727. 多边形建模是 () 的建模过程. (A)

- A、从简单到复杂
- B、从复杂到简单
- C、从整体到局部
- D、以上说法都不正确

10728. 多边形建模的缺点是(D)

- A. 操作复杂
- B、难于操作
- C、建模速度缓慢
- D、模型看起来棱角太多，缺乏质感

10729. 面片建模最大的优点是 (D)

- A、质感强
- B. 简单
- C. 快捷
- D. 物体稳定，不易破损

10730. unity2D平台开发，碰撞方法是 (D)

- A、OnCollisionEnter(Collision other)
- B、OnCollisionEnter(Collision2D other)
- C、OnCollisionEnter2D(Collision other)
- D、OnCollisionEnter2D(Collision2D other)

10731. LeapMotion的核心脚本是 (A)

- A. HandController
- B、 GameController
- C、 Controller
- D、 FingerController

10732. NavMeshAgent组件中的Speed指的是 (A)

- A、 导航移动最大速度
- B、 移动速度和旋转速度
- C、 加速度
- D、 移动起始速度

10733. 物理更新一般放到哪个函数里面 (D)

- A、 OnEnable
- B、 Awake

- C、Start
 - D、FixedUpdate
10734. Unity发布安卓程序, Sqlite数据库应该存在那个路径下 (C)
- A、Application.dataPath
 - B、Application.streamingAssetsPath
 - C、Application.persistentDataPath
 - D、Application.temporaryCachePath
10735. 发布PC端程序, 使用WWW加载本地文件, 正确的URL是 (C)
- A、http://www.wendangxiazai.com/XXX
 - B、Application.streamingAssetsPath/XXX
 - C、“file:///”+Application.streamingAssetsPath+“/xxxx”
 - D、以上都不对
10736. JSON格式比XML更小, 更快, 以下说法错误的是 (B)
- A、数据在键值对中
 - B、数据由分号分隔
 - C、花括号保存对象
 - D、方括号保存数组
10737. 外部引入的DLL需要放到哪个文件夹下 (A)
- A、Plugins
 - B、Resources
 - C、Plugin
 - D、Resource
10738. 使用导航系统, 想要实现VR效果, 船员爬上绳索, 肯定需要设置那个属性 (A)
- A、autoTraverseOffMeshLink
 - B、autoRepath
 - C、autoBraking
 - D、Resources

10739. 要使用IK, 必须使用新版动画, 除此之外还需要实现系统自带的什么函数

(A)

A、OnAnimatorIK(int layerIndex)

B、OnAnimatorIK()

C、OnIKAnimator(int layerIndex)

D、OnIKAnimation()

10740. Unity3d提供了一个用于保存和读取数据的类是 (A)

A、PlayerPrefs

B、Resource

C、DataSave

D、Players

10741. 角色控制器(CharacterController)组件中自动使用重力的方法是 (A)

A、SimpleMove

B、Move

C、SimpleMove和Move

D、以上都不对

10742. Unity中的Light组件, 那个属性可以实现图案投影 (A)

A、Cookie

B、Flare

C、ShadowType

D、Color

10743. 移动相机动作最好在哪个函数里 (B)

A、Update

B、LateUpdate

C、FixedUpdate

D、OnGUI

10744. 物体自身旋转使用的函数是 (C)

- A、 Transform.RotateRound
 - B、 Transform.RotateAt
 - C、 Transform.Rotate
 - D、 Transform.Rotated
10745. 关于烘焙导航网格，说法错误的是（C）
- A、 表示为Static的物体才可以烘焙
 - B、 Drop Height表示能跳下的高度
 - C、 Jump Distance表示能跳上的高度
 - D、 Agent Radius表示物体能通过的半径
10746. 下列选项中，哪个选项表示从游戏开始到现在所用的时间（A）
- A、 Time.time
 - B、 Time.deltaTime
 - C、 Time.timeScale
 - D、 Time.fixedTime
10747. 物体发生碰撞的必要条件是（C）
- A、 两个物体都有碰撞器即可
 - B、 都有刚体即可
 - C、 都有碰撞器，至少一个刚体
 - D、 都有刚体，至少一个碰撞体
10748. 关于动画系统中的融合树，描述错误的是（D）
- A、 融合树的1D类型是指用一个参数控制融合树
 - B、 Blend Tree可以自动融合两个动作，实现自然过渡效果
 - C、 2D Simple Directional类型的融合树，在某一个方向上只能有一个状态
 - D、 融合树内部不能嵌套融合树
10749. 关于Avatar，描述错误的是（C）
- A、 Humanoid和Generic类型的模型，都需要Avatar
 - B、 Avatar是骨骼绑定的映射，是系统自动生成
 - C、 要使用新版动画，每一个人物模型都必须要有自己的Avatar
 - D、 Avatar配置不对，可能导致人物动画无法正常播放

10750. 关于拖尾组件的描述错误的是 (C)
- A、一般选用粒子效果的材质
 - B、Time表示拖尾的生命周期
 - C、Colors下面可以设置1个颜色
 - D、Autodestruct 勾选后，物体一旦静止，将被自动销毁游戏物体
10751. 关于预设体，以下说法错误的是 (D)
- A、空的预设体是白色，非空为蓝色
 - B、反复需要实例化的物体通常设为预设体
 - C、只要预设体原型发生改变，所有Prefab实例都会发生改变
 - D、声音资源可以作为预设体
10752. Unity引擎自带的回调函数中OnEnable、Awake、Start哪个可能在同一个对象周期中反复的发生 (A)
- A、OnEnable
 - B、Awake
 - C、Start
 - D、以上都不对
10753. 导航系统中，想要实现路障效果，需要使用 (A)
- A、NavMeshAgent和NavMeshObstacle组件
 - B、NavMeshObstacle和OffMeshLink组件
 - C、NavMeshAgent和OffMeshLink组件
 - D、NavMeshAgent和NavMeshLayer组件
10754. 关于射线，以下说法错误的是？答案：(C)
- A、射线可以用于物体检测
 - B、射线有两个属性，direction和origin
 - C、Physics.RaycastAll()用于产生多条射线
 - D、Physics.Raycast()方法可以用射线检测指定层
10755. 关于Unity自己封装了一个Network类，主要用于状态同步，开启服务器的方法是 (D)
- A、Network.StartServer()

- B、Network.Listen()
 - C、Network.BeginServer()
 - D、Network.InitializeServer()
10756. 新版动画系统中，模型的Rig模块下，Animation Type不包括 (C)
- A、Humanoid
 - B、Generic
 - C、Normal
 - D、Legacy
10757. Sqlite数据库，ExecuteReader方法的作用是 (C)
- A、连接数据库
 - B、执行命令，返回第一行第一列的值
 - C、执行命令，返回所有结果
 - D、读取数据，返回所有数据，返回值为字符串数组
10758. UGUI中可以实现穿透效果的组件是 (C)
- A、Canvas Scaler
 - B、Graphic Raycaster
 - C、Canvas Group
 - D、Canvas unity3d-高频率面试题目(单选)_文档下载
10759. LOD优化的是 (C)
- A、内存
 - B、CPU
 - C、GPU
 - D、以上都不对
10760. 关于XML，描述错误的是 (B)
- A、XML是可扩展标记语言，用于数据传输
 - B、XML比JSON的可读性更高，占用资源更少
 - C、XML只能有一个根节点
 - D、XML 是W3C的举荐标准
10761. 自动布局控件中，可以实现固定子元素宽高的控件是 (B)

- A、Horizontal Layout Group
- B、Grid Layout Group
- C、Vertical Layout Group
- D、Content Size Fitter

10762. 关于协程，以下说法正确的是 (A)

- A、方法的返回值必须为IEnumerator
- B、协程是多线程
- C、协程里面不能再次开启另一个协程
- D、yield return 2; 表示等待2帧

10763. LineRender组件不包含那个属性 (D)

- A、SetColor
- B、SetVertexCount
- C、SetWidth
- D、SetLength

10764. 光照贴图，描述错误的是 (C)

- A、烘焙完毕，可以删掉灯光
- B、优化的是GPU的DrawCall
- C、所有的灯光都可以烘焙
- D、当场景很大时，全局烘焙非常费时

10765. NetworkView默认情况下，不能同步什么属性 (D)

- A、位置
- B、刚体
- C、动画
- D、脚本

10766. 以下说法正确的是 (A)

- A、TCP是基于连接的，保证数据正确性，不会丢包
- B、UDP是基本非连接的，保证了数据顺序，不会丢包
- C、Unity内部不能使用Socket 编程
- D、Socket可以发送字符串数据

10767. 关于MVC描述错误的是 (D)

- A、结构清晰
- B、减少耦合度
- C、容易理解、有利于标准化
- D、减少了代码量和工作量

10768. () 是VRML文档中最基本的组成单元, 也是其精髓与核心. (B)

- A. 资源
- B. 节点
- C. 代码
- D. 数据

10769. 以下说法正确的是 (B)

- A、Sprite Renderer支持的图片类型为Texture
- B、精灵编辑器Sprite Editor可以给图片添加border
- C、使用图集会增加DrawCall值
- D、2D游戏无法控制层级关系

10770. 下列选项中, 可以找到隐藏物体的方法是 (C)

- A、GameObject.FindWithTag()
- B、GameObject.Find()
- C、transform.Find()
- D、transform.FindWithTag()

10771. 实现鼠标拉近人物模型, 人物模型自动看向摄像机 (时时) 需要使用什么技术 (B)

- A、遮罩技术
- B、动画头部IK
- C、动画事件
- D、动画融合

10772. 关于动画系统中，要实现边走边换子弹的效果，描述错误的是（B）

- A、需要用到遮罩技术
- B、原有层的权重值需为1
- C、需要添加AvatarMask
- D、在新建层中设置一个空的状态机

10773. 使用导航系统，想获取到达目标点内包含的所有路径，需要用到（B）

- A、navMeshAgent.mesh
- B、navMeshAgent.path
- C、navMeshAgent.corners
- D、navMeshAgent.points

10774. UGUI中的Canvas不包含那种渲染类型（D）

- A、Screen Space - overlay
- B、Screen Space - Camera
- C、World Space
- D、Camera Space

10775. 标准的QuickTime文件格式是(C)

- A. APPLE
- B. CIN
- C. MOV
- D. TGA

10776. 螺旋楼梯所特有的部件是（D）

- A. 支撑梁
- B. 侧弦
- C. 梯级
- D. 中柱

10777. 多边形按钮最多可以创建的边数是 (D)
- A. 10条
 - B. 20条
 - C. 60条
 - D. 100条
10778. NURBS物体中最终表现形态的元素是 (D)
- A. 直线
 - B. 曲线
 - C. 平面
 - D. 曲面
10779. 用于表现材质表面纹理效果的贴图方式是 (B)
- A. 环境光颜色
 - B. 漫反射颜色
 - C. 高光颜色
 - D. 过滤色
10780. 使物体表面形成风化腐蚀效果的贴图类型是 (A)
- A. 凹痕
 - B. 渐变
 - C. 泼溅
 - D. 衰减
10781. 用于模拟太阳光的灯光类型是 (C)
- A. 目标聚光灯
 - B. 自由聚光灯
 - C. 目标平行光
 - D. 自由平行光
10782. PAL制作的播放速率是 (B)
- A. 每秒24帧
 - B. 每秒25帧

- C. 每秒29帧
- D. 每秒30帧

10783. NavMeshAgent组件中的Speed指的是 (A)

- A、导航移动最大速度
- B、移动速度和旋转速度
- C、加速度
- D、移动起始速度

10784. LeapMotion的核心脚本是 (A)

- A、HandController
- B、 GameController
- C、 Controller
- D、 FingerController

10785. unity2D平台开发, 碰撞方法是() 答案: (D)

- A、 OnCollisionEnter(Collision other)
- B、 OnCollisionEnter(Collision2D other)
- C、 OnCollisionEnter2D(Collision other)
- D、 OnCollisionEnter2D(Collision2D other)

10786. Unity中使用LitJSON, 将对象转换成字符串是用哪个方法 (A)

- A、 JsonMapper.ToJson()
- B、 JsonMapper.ToObject()
- C、 JsonMapper.ToGameObject()
- D、 JsonMapper.ToString()

10787. 物理更新一般放到哪个函数里面 (D)

- A、 OnEnable

- B、Awake
- C、Start
- D、FixedUpdate

10788. Unity发布安卓程序，Sqlite数据库应该存在那个路径下 (C)

- A、Application.dataPath
- B、Application.streamingAssetsPath
- C、Application.persistentDataPath
- D、Application.temporaryCachePath

10789. 发布PC端程序，使用WWW加载本地文件，正确的URL是？ 答案：(C)

- A、http://www.wendangxiazai.com/XXX
- B、Application.streamingAssetsPath/XXX
- C、“file:///”+Application.streamingAssetsPath+“/xxxx”

D. 以上都不对

10790. JSON格式比XML更小，更快，以下说法错误的是 (B)

- A、数据在键值对中
- B、数据由分号分隔
- C、花括号保存对象
- D、方括号保存数组

10791. 外部引入的DLL需要放到哪个文件夹下？ 答案：(A)

- A、Plugins
- B、Resources
- C、Plugin
- D、Resource

10792. 使用导航系统，想要实现VR效果，船员爬上绳索，肯定需要设置那个属性

(A)

- A、autoTraverseOffMeshLink
- B、autoRepath
- C、autoBraking

- D、currentOffMeshLinkData
10793. 要使用IK，必须使用新版动画，除此之外还需要实现系统自带的什么函数 (A)
- A、OnAnimatorIK(int layerIndex)
 - B、OnAnimatorIK()
 - C、OnIKAnimator(int layerIndex)
 - D、OnIKAnimation()
10794. Unity3d提供了一个用于保存和读取数据的类是 (A)
- A、PlayerPrefs
 - B、Resource
 - C、DataSave
 - D、Players
10795. 角色控制器(CharacterController)组件中自动使用重力的方法是 (A)
- A、SimpleMove
 - B、Move
 - C、SimpleMove和Move
 - D、以上都不对
10796. Unity中的Light组件，那个属性可以实现图案投影 (A)
- A、Cookie
 - B、Flare
 - C、ShadowType
 - D、Color
10797. 移动相机动作最好在哪个函数里 (B)
- A、Update
 - B、LateUpdate
 - C、FixedUpdate
 - D、OnGUI
10798. 物体自身旋转使用的函数是 (C)
- A、Transform.RotateRound()

- B、 Transform.RotateAt ()
 - C、 Transform.Rotate ()
 - D、 Transform.Rotated ()
10799. 关于烘焙导航网格，说法错误的是 (C)
- A、 表示为Static的物体才可以烘焙
 - B、 Drop Height表示能跳下的高度
 - C、 Jump Distance表示能跳上的高度
 - D、 Agent Radius表示物体能通过的半径
10800. 关于Awake和Start方法，以下说法不正确的是 (D)
- A. 用于初始化脚本的代码应该置于Awake或Start方法中
 - B. Awake在场景加载时运行
 - C. Start运行在Awake方法之前
 - D. Start在第一次调用Update或FixedUpdate方法之前被调用
10801. 关于Unity脚本中的协同程序，以下说法错误的是 (B)
- A. 协程的返回值必须是 Enumerator
 - B. 协程的参数可以加关键字ref或 out
 - C. 在C#脚本中，必须通过StartCoroutine来启动协程
 - D. 在函数Update中，不能使用yield语句，但可以启动协程

四、3D 打印知识模块（10801-11000，共 200 道题）

10801. 以下不是光固化3D打印的优点的是（ C ）

- A. 可成形任意复杂形状的零件 B. 成型精度高
C. 产生刺激性气体 D. 无需刀具、夹具、工装等生产准备

10802. E200_mohou3D打印机在设计模型应该考虑最小支撑壁厚为（ B ）

- A. 0.3mm B. 0.4mm C. 0.5mm D. 0.6mm

10803. E200_mohou3D打印机在设计模型应该考虑最小非支撑壁厚为（ D ）

- A. 0.3mm B. 0.4mm C. 0.5mm D. 0.6mm

10804. E200_mohou3D打印机在设计模型应该考虑最大的非支撑外悬部分的长度为（ A ）

- A. 1mm B. 2mm C. 3mm D. 4mm

10805. E200_mohou3D打印机在设计模型应该考虑最小的非支撑外悬角度为水平（ A ）

- A. 19° B. 25° C. 30° D. 45°

10806. E200_mohou3D打印机在设计模型时，当圆柱体高度为7mm时，它的最小垂直圆柱体直径为（ C ）

- A. 0.1mm B. 0.2mm C. 0.3mm D. 0.3mm

10807. E200_mohou3D打印机在设计模型，最小的凸出细节为（ A ）

- A. 0.1mm B. 0.2mm C. 0.3mm D. 0.4mm

10808. E200_mohou3D打印机在设计模型，最小凹槽细节为（ D ）

- A. 0.1mm B. 0.2mm C. 0.3mm D. 0.4mm

10809. E200_mohou3D打印机在设计模型，最小间隙为（ D ）

- A. 0.2mm B. 0.3mm C. 0.4mm D. 0.5mm

10810. E200_mohou3D打印机在设计模型，最小孔径为（ D ）

- A. 0.2mm B. 0.3mm C. 0.4mm D. 0.5mm

10811. E200_mohou3D打印机在设计模型，最小的引流孔直径为（ B ）

- A. 2.5mm B. 3.5mm C. 4.5mm D. 5.5mm

10812. E200_mohou3D打印机的成型材料多为（ D ）

- A. PLA B. ABS C. 尼龙粉末 D. 光敏树脂

10813. E200_mohou3D打印机的成型尺寸是（ A ）

- A. 192*120*200mm B. 145*145*175mm C. 120*68*200mm D. 660*660*400mm
10814. E200_mohou3D打印技术成型件的后处理过程中不包括 (D)
- A. 戴一次性手套 B. 使用无尘布 C. 砂纸打磨 D. 用丙酮二次处理
10815. 3D打印技术属于下列哪种制造技术的范畴(C)
- A. 减材制造 B. 等材制造 C. 增材制造 D. 激光制造
10816. 对光敏树脂的性能要求不包括以下哪一项?(C)
- A. 粘度低 B. 固化收缩小 C. 毒性小 D. 成品强度高
10817. E200_mohou3D打印技术的优势不包括以下哪一项?(A)
- A. 加工速度快, 产品生产周期短, 无需切削工具与模具
- B. 材料种类丰富, 覆盖行业领域广
- C. 工艺成熟稳定, 已有 50 多年技术积累
- D. 尺寸精度高, 表面质量好
10818. 以下是E200_mohou3D打印技术特有的后处理技术是(D)
- A. 取出成型件 B. 后固化成型件 C. 去除支撑 D. 排出未固化的光敏树脂
10819. E200_mohou 3D打印技术后处理的关键技术不包括以下哪一项?(D)
- A. 打磨抛光 B. 酒精清洗 C. 紫外线二次固化 D. 热等静压烧结
10820. E200_mohou 3D打印技术的后处理步骤的第一步是(B)
- A. 除粉 B. 清洗 C. 静置 D. 固化
10821. 下面操作方法错误的是(D)
- A. 打印模型前应当先检查修复数据
- B. 打印模型应选择合适的摆放角度
- C. 模型打印时应当根据模型结构不同地方加不同支撑点大小
- D. 支撑加的越多支撑点越大越好
10822. 关于E200_mohou 3D打印技术, 下列说法正确的是(B)
- A. 属于 FDM B. 属于 SLA C. 属于 SLM D. 属于 SLS
10823. 下列关于E200_mohou 3D打印机操作正确的是(C)
- A. 用铁铲清理树脂池的树脂残渣
- B. 不戴手套直接处理模型

- C. 清理树脂使用曝光清洗功能
- D. 模型没有清理直接拿到太阳下暴晒
10824. E200_mohou 3D打印机的树脂波长是 (D)
- A. 355mm B. 298mm C. 422mm D. 405mm
10825. 关于E200_mohou 3D打印机说法错误的是(D)
- A. 打印速度比同等技术机器快 20 到 50 B. 打印模型表面精度高
- C. 打印模型精度高适合工业装配件使用 D. 上述都是错误的
10826. 关于E200_mohou 3D打印机耗材的描述错误的是(C)
- A. 可以打印铸造树脂 B. 可以打印柔性树脂
- C. 可以打印石膏树脂 D. 可以打印耐高温树脂
10827. 关于E200_mohou 3D打印机耗材使用正确的是(B)
- A. 一次尽可能把树脂池倒满 B. 可以使用自动续料功能
- C. 铸造树脂与柔性树脂搅拌使用 D. 树脂在冰箱冷藏后使用
10828. 关于E200_mohou 3D打印机, 打印时正确的操作方法是(C)
- A. 打印过程中晃动桌子 B. 把打印机放在阳光直射的地方
- C. 使用打印机暂停功能查看模型打印效果 D. 随意挪动打印机的位置
10829. 关于E200_mohou 3D打印机, 切片软件的使用说法错误的是(C)
- A. 有 UDP 打印模式 B. 可以使用 Wifi 打印
- C. 可以使用 U 盘打印 D. 自主研发软件
10830. 关于E200_mohou 3D打印机的模型打印陈述错误的是(A)
- A. 模型粗糙并且有拉丝
- B. 打印表面效果好, 适合制作手办
- C. 可以制作珠宝首饰使用
- D. 可以用于正畸治疗方案
10831. E200_mohou 3D打印机的光源属于(D)
- A. 激光器 B. 投影仪 C. 喷头 D. LED 屏幕
10832. E200_mohou 3D打印模型在文创领域应用说法错误的是(D)
- A. 可以直接涂装上色 B. 方便打磨抛光

- C. 打印的模型可用于硅胶翻模 D. 以上说法都是错误的
10833. 下面哪些不属于E200_mohou 3D打印切片软件功能(D)
- A. 旋转 B. 移动 C. 自动生成支撑 D. 设置喷头温度
10834. 关于E200_mohou 3D切片软件旋转功能说法错误的是(B)
- A. 可以指定底面朝下 B. 无法设置旋转角度
- C. 可以手动旋转模型 D. 可以设置视角后更方便旋转
10835. 关于E200_mohou 3D切片软件位移功能说法错误的是(C)
- A. 可以手动设置某个轴的位移距离 B. 可以手动移动模型的位置
- C. 把模型位移到提示空间外也可以打印 D. 可以抬高向上位移的高度
10836. 使用E200_mohou 机器打印模型, 打印成型方式是由点到面, 由小到大过渡打印的方式效果最佳。所以这就要求在打印模型时需要对模型摆放做相应调整。一般将模型倾斜() 即可。(C)
- A. $0^{\circ} - 25^{\circ}$ B. $25^{\circ} - 45^{\circ}$ C. $45^{\circ} - 75^{\circ}$ D. $75^{\circ} - 90^{\circ}$
10837. 使用E200_mohou 机器打印模型, 以下不是支撑设置参数的是(A)
- A. 位移 B. 直径 C. 支撑角度 D. 底座
10838. 使用E200_mohou 切片软件自动添加支撑不是很完善, 对于结构复杂, 或者有细小, 较薄的位置结构, 需要() 编辑给模型添加支撑, (A)
- A. 手动 B. 自动 C. 偏移 D. 镜像
10839. 使用E200_mohou 切片软件切片参数设置主要分为三个阶段, 以下不知切片参数设置阶段的为(C)
- A. 基础层 B. 模型实体层 C. 零层 D. 抬升层
10840. 使用E200_mohou3D打印机联机打印, 上机前需要进行相关操作、以下不符合机器操作要求的是(D)
- A. 打印前对设备进行校准
- B. 检查打印平台, 并进行清理
- C. 曝光清洗打印底板、避免底部有杂质存在, 影响打印效果
- D. 将树脂导入到树脂槽内, 使树脂槽内的材料加满到树脂槽顶部
10841. E200_mohou3D打印机LED灯圈状态进度颜色为绿色闪烁时, 代表(B)

- A. 10 μm B. 75 μm C. 100 μm D. 200 μm
10850. E200_mohou3D打印机默认的电机速度由软件依据实际切片情况自动计算获得，用户可通过手动选择高、中、低三挡中的一档。当切片面积较大时，需要使用（ ）以确保模型不变形。（C）
- A. 高速 B. 中速 C. 低速 D. 默认
10851. 3D打印数据模型常用格式为（A）
- A .stl B .STP C .igs D. prt
10852. SLM是利用高能激光热源将金属粉末完全融化后快速冷却凝固成型的技术，其技术又称为（C）
- A 熔融沉积成型技术 B 激光选区烧结技术 C 激光选区融化技术 D 电子束选区融化技术
10853. SLM技术根据激光能量及停留时间的不同，金属粉末通过吸收不同的激光能量而发生相应的物态变化，此过程的能量转变为（A）
- A 光能转热能 B 热能转光能 C 电能转热能 D 磁能转动能
10854. SLM过程中，激光能量过高会引起金属零部件的缺陷，其缺陷不包括（D）
- A 球化 B 热应力 C 翘曲变形 D 软化变形
10855. 在SLM过程中，因高斯光束光强的分布特点，熔池内会形成张立梯度，在张立梯度下熔池内液态金属沿径向的流动方向为（D）
- A 由左向右 B 由上向下 C 由边缘向中心 D 由中心向边缘
10856. SLM成型过程中维度变换为（A）
- A 线到面，面到体 B 体到面，面到线 C 体到线，线到体 D 体到面，面到体
10857. 粉末密度依定义不同而存在不同情况，对于SLM而言，粉末铺粉密度越高，成型件的致密度也会越高，其工艺中采用的粉末密度为（D）
- A 真密度 B 粒子密度 C 松装密度 D 振实密度
10858. 床层中颗粒之间的空气体积与整个床层体积之比称为孔隙率，下列粉末的制备方法中哪种方法制备的粉末孔隙率最低（B）
- A 水雾化法 B 旋转电极法 C 气雾化法 D 机械球磨法
10859. 粉末的氧含量也是粉末的重要特性，对用于SLM成型的金属粉末其氧含量一般要求（D）
- A 10000ppm 以上 B10000ppm 以下 C1000ppm 以上 D1000ppm 以下
10860. SLM技术是激光与金属粉末相互作用，其中，激光波长越短，金属对其吸收率（A）
- A 越高 B 越低 C 忽高忽低 D 无影响

10861. SLM核心器件由几部分组成，下列哪个不是SLM的核心器件（C）
- A 主机 B 激光器 C 工作缸 D 软件系统
10862. SLM全过程均集中在一台机床中，主机是构成SLM设备的最基本部件，从功能上分类中，以下哪项不是主机的构成部分（B）
- A 机架 B 激光器 C 成型腔 D 传动系统
10863. SLM的光路传输系统包括扩束镜、三维动态聚焦镜、振镜及保护镜，以下哪种不是光路系统实现的功能（B）
- A 激光的扩束 B 激光的散射 C 激光的扫描 D 激光的保护
10864. SLM光路传输系统中，哪个部分起到隔离成型腔与激光器、振镜等光学器件的影响（D）
- A 扩束镜 B 三维动态聚焦镜 C 振镜 D 保护镜
10865. 下列中，哪项不属于SLM工艺流程（A）
- A 研发设计 B 材料准备 C 工作腔准备 D 零件后处理
10866. 在金属3D打印工艺中，需要提前准备工作，下列中那些准备工作是不正确的（D）
- A 须佩戴手套和口罩等防护用品，并用专业工具清理机器。
B 使用干燥的脱脂棉擦拭基板，使用沾有酒精的脱脂棉擦拭腔体上方的保护镜。
C 提前 30 分钟打开冷水机，并打开冷水机 RUN 按钮，使冷水机温度保持在 22℃后，再进行下一步操作。
D 将 CAD 模型直接传输至 SLM 设备 PC 端，进行切片处理，生成每一层的二维信息。
10867. 金属3D打印中，工作腔体中需要通入保护气氛，下列中哪种气氛是正确的（A）
- A 氩气 B 氧气 C 二氧化碳 D 一氧化碳
10868. 以下关于SLM加工过程中涉及的工艺参数描述不正确的是（C）
- A 熔覆道，指激光融化粉末凝固后形成的熔池。
B 扫描速度，指激光光斑沿扫描轨迹运动的速度。
C 激光功率，指激光器的额定输出功率，单位为 W。
D 铺粉层厚，指每一次铺粉前工作缸下降的高度。
10869. SLM作为增材制造技术的一种，它具备了增材制造的一般优点，下列关于SLM成型的金属零部件的特点描述错误的是（B）
- A 从理论上讲，任何金属粉末都可以通过 SLM 技术直接成型具有一定功能的金属零部件
B SLM 制件的内部组织是在快速融化/凝固的条件下形成的，显微组织往往具备晶粒尺寸大、组织细化、增强相弥散分布等优点。
C SLM 过程中金属粉末被完全融化而达到一个液态平衡，大大提高了金属部件的致密度。
D 激光束光斑直径小，能量密度高，全程由计算机系统控制成型路径，成型尺寸精度高，表面粗糙度低。

10870. 下列中对于SLM技术中发生的球化现象描述不正确的是 (D)
- A .球化的产生导致了金属部件内部形成空隙。
 - B. 球化的产生会使铺粉棍在铺粉过程中与前一层产生较大的摩擦力。
 - C .球化现象会损坏金属表面质量。
 - D .从热力学角度讲, SLM 的润湿是自由能升高的过程, 产生球化的原因主要是吉布斯自由能的能量最低原理。
10871. 下列关于SLM制件描述错误的是 (D)
- A 检查工艺参数是否符合加工工艺, 机器内是否留有杂物
 - B 冲入保护气进行加工, 观察打印零件时必须佩戴安全防护眼镜。
 - C 在加工的过程中, 经常观察氧含量、粉盒剩下的粉量等。
 - D 加工过程中可直接打开工作腔观察制件是否发生球化、发黑、翘起等不利现象。
10872. 在SLM技术中, 孔隙的存在急剧降低了零件的力学性能, 下列选项中不是孔隙形成的原因是 (C)
- A SLM 中球化
 - B 气体的引入
 - C 腔体温度升高
 - D 裂纹的产生
10873. 下列关于SLM技术成型的金属件的微观特征和力学性能描述正确的是 (A)
- A SLM 制件的强度一般大于铸件小于锻件。
 - B SLM 制件的硬度一般小于锻件和铸件。
 - C 相较于锻件和铸件, SLM 制件的韧性较好。
 - D SLM 形成的组织非常大。
10874. 多空结构的特征在于孔隙率大, 下列中不是多空结构的传统制造方法的是 (B)
- A 铸造法
 - B 车削加工
 - C 喷涂法
 - D 气相沉积法
10875. 下列关于SLM与SLS工艺的区别, 描述错误的是 (D)
- A SLM 是选择性激光熔化, 加工过程中粉末完全融化不需要粘合剂。
 - B SLM 使用金属粉末代替 SLS 中的高分子聚合物作为粘合剂。
 - C SLM 工艺一般需要添加支撑。
 - D 用 SLM 技术制造金属零件的方法主要有: 熔模铸造法、砂型铸造法、砂型铸造法、选择性激光直接烧结金属原型件法。
10876. 下列不是影响SLM成型件质量的因素是 (B)
- A 粉末材料特性
 - B 制件高度
 - C 激光特性
 - D 铺粉厚度
10877. 下列中关于SLM成型技术的缺点描述错误的是 (A)
- A 球化效应、翘曲变形以及裂纹缺陷严重, 限制了尺寸大的制件的成型。
 - B SLM 技术成形过程中容易形成孔隙, 空隙的存在急剧降低了零件的力学性能。
 - C 现有技术对 SLM 的作用机理研究还不够深入, 需要长期摸索。
 - D 设备成本高, 系统的可靠性、稳定性还不能完全满足要求。
10878. 高性能金属零件的直接制造是增材制造技术发展的重要方向之一。目前, 可用于金属零部件直接制造的增材制造工艺不包括 (D)
- A 激光近成型 (LENS)
 - B 选区激光熔化 (SLM)
 - C 电子束熔化 (EBM)
 - D 熔融沉积

成型

10879. 下列对于金属3D打印制件的后处理描述错误的是 (C)
- A 金属打印机在制件工作结束后, 我们需要做制件的内部和表面的清洁工作。
 - B 把基板和制件从打印机取出, 清洗干净剩余物料。
 - C 对于复杂的有空心内腔的制件, 用嘴吹除剩余的物料。
 - D 深孔和弯曲的复杂内腔可以借助试管毛刷清除内部剩余物料。
10880. 金属3D打印中, 室内环境也对其产生影响, 如果激光器、冷却器的水管发生结露现象, 则说明室内环境 (A)
- A 湿度太高 B 温度太低 C 湿度太低 D 盐度太高
10881. 在金属3D打印中需要冷水机的使用, 使用中冷水机加入的水为 (A)
- A 蒸馏水 B 自来水 C 碳酸水 D 苏打水
10882. 金属3D打印设备需要定期的维护, 下列中对设备维护描述错误的是 (D)
- A 电柜在工作时严禁打开, 每次做完零件后必须认真清洁, 防止灰尘进入电器元件内部, 引起元器件损坏。
 - B 各电机及其电器元器件要防止灰尘及油污污染。
 - C 各风扇的滤网要经常清洗, 机器各个部位的粉尘要及时清洗干净。
 - D 定期清洁保护镜, 用铁刷刷洗表面污物。
10883. 金属3D加工过程中逐层铺粉, 通常采用铺粉辊或刮刀的形式, 下列中哪种不是铺粉刮刀采用的种类 (A)
- A 塑料 B 金属 C 陶瓷 D 橡胶
10884. 在金属增材制造中, 以下哪种情况会造成零件层间粘结不好 (C)
- A 激光能量过高 B 激光能量不足 C 腔体温度过高 D 腔体温度过低
10885. 在金属增材制造中, 下列哪种情况不是导致激光器不工作的原因 (D)
- A 激光器损坏 B 光路偏移 C 激光器温度过高 D 限位开关损坏
10886. 在SLM中, 下列哪种情况会导致STL文件导入设备切片软件后图文文件不正常 (C)
- A. 工作腔氧含量过低 B. 工作腔氧含量过高 C. STL文件错误 D. 工作腔温度过高
10887. 在金属增材制造中, 如遇到厚实件则尽量在三维制造中将工件镂空, 是为了 (A)
- A 增加工作效率 B 改善表面质量 C 增加结构强度 D 增加致密度
10888. 对金属增材制造后处理中, 方法不正确的是 (C)
- A 喷砂处理 B 高压气处理 C 用盐酸清洗 D 去除支撑
10889. 对于金属3D制件的检测, 方法不正确的有 (D)
- A 水密法测致密度 B 三维反求测三维精度 C 硬度仪测硬度 D 手拉制件测强度和塑性
10890. 对于SLM金属制件的后处理中, 不会使用到的工具是 (B)
- A 毛刷 B 渗蜡机 C 什锦锉刀 D 电气动打磨工具

10891. 在SLM设备中，激光器的光斑太大会显著降低激光功率密度，导致一些列缺陷，下列选项中不是因光斑太大而引起的缺陷的是（D）
- A 粘粉 B 孔洞 C 结合强度下降 D 气化
10892. 下列选项中，哪种不是SLM设备中传动系统实现的功能（A）
- A 气氛通入 B 铺粉 C 送粉 D 零件上下运动
10893. 在金属3D打印机制件前需对其进行设备调试，下列描述中不正确的是（C）
- A 观察氧含量仪表读数和实际氧含量仪表读数是否一致。
B 调试缸体和铺粉系统正常升降和铺粉送粉。
C 打开加热功能，使得温度快速上升。
D 观察振镜开关按钮是否已打开。
10894. 对于SLM制件中使用的粉末储存方式正确的是（A）
- A 真空干燥箱 B 自然空间中 C 阴暗避光处 D 光照处
10895. 下列选项中对于SLM技术制件描述错误的是（B）
- A 第一层的加工至关重要，只有第一层完全熔化在基板上才能进行后面的连续制造。
B 观察加工的熔化情况，第一层熔化后应该是平展平面、白亮的颜色，若有一定的球化、发黑，需调高激光功率。
C 需经常观察熔化后是否有球化、发黑等不利现象。
D 对于不同的材料，制件时工艺参数不同。
10896. 金属制件制作中，相较于SLS，SLM技术要求的激光功率要（A）
- A 更高 B 更低 C 相同 D 无可比性
10897. 下列对于SLM技术的应用错误的是（C）
- A 与传统工艺相比，SLM 可以实现复杂多孔结构的精确可控成型。
B SLM 技术逐层堆积成型，在制造复杂模具结构方面较传统工艺有明显优势
C SLM 属于一种接触式加工方式，利用高能激光束局部融化粉末，避免极限压力和温度等苛刻成型条件。
D SLM 技术已开始金属构件的创新设计方面发挥重要作用。
10898. 下列不是SLM技术中常见的扫描路径是（D）
- A 逐行扫描 B 分块扫描 C 带状扫描 D 隔行扫描
10899. 在金属3D制件前，需要对工作腔体清理干净，在清理中不包括（D）
- A 缸体 B 腔壁 C 透镜 D 主机外壳
10900. 在SLM中，由于粉末融化、热量传递与累积导致熔覆道边缘变高，扫描边框将起到的影响是（A）
- A 减少零件成型过程中边缘高度增加的影响 B 增大零件成型过程中边缘高度增加的影响
C 增加制件表面光洁度 D 无影响
10901. 在SLM制件中，往往会添加支撑结构，下列选项中不是添加支撑结构起到的作用

的是 (D)

- A 防止零件局部翘曲 B 防止零件局部变形
C 保持加工稳定性 D 增加制件美观性

10902. 适用于SLM成型技术的金属材料为: (A)

- A 金属粉末材料 B 金属棒状材料 C 金属线型材料 D 金属块状材料

10903. 以下那种材料不适用于激光选区熔融成型技术成型: (C)

- A 316L 不锈钢 B TC4 钛合金 C 纯镁 D 模具钢

10904. 适用于SLM成型技术成型金属材料的粒径范围: (D)

- A 0.1~1mm B 80~150um C 200~220um D 0~53um

10905. 以下那种成型工艺不是金属3D打印工艺: (C)

- A 激光渐进成型 B 激光选区熔融成型 C 激光选区烧结成型 D 电子束选区成型

10906. 在激光选区熔融成型技术打印金属材料时,需要在成型腔内填充惰性气体保护打印过程不发生化学反应,打印不锈钢、模具钢、高温合金时,最常用的保护气体为: (A)

- A 氮气 B 氩气 C 二氧化碳 D 氦气

10907. 在激光选区熔融成型技术打印金属材料时,需要在成型腔内填充惰性气体保护打印过程不发生化学反应,打印钛合金时,最常用的保护气体为: (B)

- A 氮气 B 氩气 C 二氧化碳 D 氦气

10908. 以下不适用于SLM金属3D打印工艺的应用领域是: (D)

- A 随型冷却模具 B 航空 C 航天 D 手板

10909. 金属3D打印过程是一个复杂的成型过程,为了提高打印成功概率,一般在打印前会用 (C) 技术,模拟打印过程。

- A CAD 技术 B CAM 技术 C CAE 技术 D PDM 技术

10910. SLM打印成型技术是将模型切片,利用激光选区熔化金属粉末,一般SLM打印技术工艺中,切片厚度为: (A)

- A 0.02-0.08mm B 0.1-0.2mm C 0.2-0.4mm D 1-2mm

10911. SLM工艺适用于打印医疗领域的金属牙冠,以下那种材料不适用于金属牙冠的打印: (D)

- A 钴铬合金 B 钛合金 C 纯钛 D 铜合金

10912. 金属3D打印过程中需要对模型添加支撑,以下对支撑的描述不正确的是: (B)

- A、将打印模型摆放在打印区域内,模型与打印平台面夹角小于 53° 的需添加支撑。
B、模型可以任意形状摆放,添加支撑后即可切片打印。

C、打印的模型应选择理论投影面积最小的方式摆放,添加支撑后,需要对干涉的支撑进行手动修改。

- D、添加的支撑不能过密，防止打印后不易清除；
10913. 关于金属3D打印的随行冷却模具描述正确的是：(B)
- A、随型冷却模具与传统机械加工的模具冷却效果一样。
 B、3D打印技术可以制造内部具有复杂冷却水路的模具，可以提升注塑生产的效率。
 C、随型冷却模具具有复杂的冷却水路，导致模具使用寿命变短。
 D、SLM工艺制造的随型冷却模具打印完成后即可注塑使用。
10914. SLM打印工艺采用激光选区熔融对金属粉末进行加工成型，其选用的激光器为：
 (C)
- A、二氧化碳激光器 B、高性能脉冲激光器 C、高性能单模连续激光器 D、紫外激光器
10915. SLM打印过程中，对激光光斑直径一般为：(A)
- A、50-80um B、100-200um C、0.5mm-0.8mm D、1mm-1.2mm
10916. 激光渐近成型 (LENS) 技术是将金属粉末通过复合激光头喷嘴喷出并用激光将金属粉末熔化成型，对LENS技术描述错误的是：(C)
- A、LENS技术适用于成型大尺寸的3D打印金属制件。
 B、LENS技术成型件表面粗糙，层次感明显。
 C、LENS技术成型的金属件可直接引用，制件性能优越。
 D、LENS技术成型制件致密度较SLM成型技术低。
10917. 电子束选区熔化成型技术 (EBM) 用于金属制件的快速成型，对其描述错误的是：
 (C)
- A、电子束选区熔化成型技术成型速度比SLM技术快，电子束扫描速度可达60m/s。
 B、电子束成型技术在真空环境下成型，制件不会被氧气氧化。
 C、电子束成型技术打印的金属制件表面效果光滑，优于SLM成型技术打印的制件表面效果。
 D、电子束成型技术预热温度可达到300℃以上，制件力学性能更好。
10918. 67、SLM成型技术是将激光器的输出光经过扩束、反射、聚焦等一系列处理后，聚焦到加工平面，以下对不是光路系统中的器件是：(C)
- A、扩束镜 B、扫描振镜 C、平面透镜 D、场镜 (F- Θ)
10919. 以下不是构成SLM工艺金属3D打印机的部件是：(D)
- A、工作缸 B、铺粉系统 C、光路系统 D、送丝机构
10920. SLM工艺金属3D打印技术在民用航空飞机上具有广泛的应用，下列选项中不适用SLM工艺制造的是：(B)
- A、燃油喷嘴 B、飞机蒙皮 C、飞机起落架连接件 D、座椅安全扣
10921. 以下对SLM工艺打印的金属制品描述的不正确的是：(D)
- A、经过拓扑优化的轻量化结构件适用于SLM工艺打印加工。
 B、具有仿生结构的医疗植入物适用于SLM工艺打印加工。

- C、难切削或铸造的特种金属材料适用于 SLM 工艺打印加工。
 D、大型结构金属制件适用于 SLM 工艺打印加工。
10922. 博理Polly E8的成型面积是? (C)
 A. 120mmx70mm B. 125mmx70mm C. 120mmx80mm D. 125mmx80mm
10923. 博理Polly E8的成型高度是? (B)
 A. 140mm B. 150mm C. 160mm D. 170mm
10924. 博理Polly E8的成型原理是? (B)
 A. FDM B. DLP C. SLA D. SLM
10925. 博理Polly E8的打印速度是? (B)
 A. 10-30mm/小时 B. 20-40mm/小时 C. 30-40mm/小时 D. 20-30mm/小时
10926. 博理Polly E8的操作软件是? (A)
 A. PollyStructure B. Simplify3D C. Cura D. Magics
10927. 博理Polly E8的工作电压是? (B)
 A. AC110V B. AC220V C. DC12V D. DC24V
10928. 博理Polly E8的建议工作温度? (D)
 A. 0° C-30° C B. 20° C-30° C C. 0° C-20° C D. 10° C-30° C
10929. 清洗时模型最多可在清洗溶剂中浸泡多久? (A)
 A. 5 分钟 B. 10 分钟 C. 20 分钟 D. 30 分钟
10930. 博理Polly E8的分离技术是? (A)
 A. 高分子膜分离技术 B. 高分子膜过滤技术
 C. 高分子膜渗透技术 D. 高分子膜微过滤技术
10931. 博理Polly E8的光学系统是? (A)
 A. DLP 光机 B. 3LCD 投影仪 C. 激光器 D. CRT 投影仪
10932. 博理Polly E8的光学系统的波长是? (D)
 A. 365 纳米 B. 385 纳米 C. 400 纳米 D. 405 纳米
10933. DLP 3D打印机的光学系统使用的是 (A) 光?
 A. 紫外 B. 红外 C. 白光 D. 蓝光
10934. 博理Polly E8的光学系统的分辨率? (B)
 A. 1280x720 B. 1280x800 C. 1920x1080 D. 2560 x 1440
10935. 博理Polly E8的光学系统寿命是? (D)
 A. 10000 小时 B. 20000 小时 C. 30000 小时 D. 50000 小时
10936. DLP 3D打印机的全称是? (D)
 A. 立体光固化成型 B. 熔融沉积 C. 选择性激光烧结 D. 数字光处理
10937. DLP 3D打印机使用长时间放置的耗材需要注意? (B)

- A. 使用前加热 B. 使用前摇匀 C. 使用前冷冻 D. 使用前暴晒
10938. DLP 3D打印机耗材的保质期是 (A) 年?
A. 1 B. 2 C. 3 D. 4
10939. DLP 3D打印机清洗后的模型发白是什么原因? (D)
A. 浸泡时间长 B. 固化时间过长 C. 固化时间过短 D. 未清洗干净
10940. DLP 3D打印机耗材不慎溅入眼中如何处理? (C)
A. 用手揉眼睛 B. 用纸擦眼睛 C. 用大量水冲洗眼睛 D. 酒精清洗眼睛
10941. DLP 3D打印机如何保存耗材? (D)
A. 放在太阳底下 B. 放在透明瓶子内 C. 放在冰箱内 D. 室温下遮光密封保存
10942. 博理Polly E8如何关机? (C)
A. 直接拔掉插头 B. 直接按电源按钮关机
C. 先在软件内点击关机再按电源按钮断电 D. 在软件内点击关机
10943. DLP 3D打印机Z轴下降前需要检查哪些东西? (B)
A. 打印平台上是否清洁 B. 树脂槽内是否有异物
A. 不需要检查 D. 树脂槽内是否有耗材
10944. DLP 3D打印机清洗模型要可以用下列哪种液体? (A)
A. 酒精 B. 盐水 C. 纯净水 D. 汽油
10945. DLP 3D打印机模型在清洗溶剂中浸泡久了会有哪些后果? (B)
A. 变硬 B. 变软 C. 变大 D. 结构性能变好
10946. 博理Polly E8的支持哪种文件格式? (B)
A. TXT B. STL C. STP D. MP4
10947. 博理Polly E8有哪些外置接口? (A)
A. USB B. 串行口 C. SD卡槽 D. HDMI
10948. 室内温度低于建议温度会有哪些影响? (A)
A. 树脂粘度变大 B. 对打印效果无影响 C. 树脂粘度变小 D. 树脂粘度无变化
10949. DLP 3D打印机打印模型从底层脱落有哪些原因? (D)
A. 底层打印时间过长 B. 打印平台附着力低 C. 离型膜完好 D. 光机镜头脏污
10950. DLP 3D打印机打印模型从中间脱落有哪些原因? (B)
A. 普通层打印时间长 B. 离型膜损坏 C. 光机镜头清洁 D. 打印平台附着力低
10951. DLP 3D打印机树脂槽离型膜的寿命? (C)
A. 80次打印 B. 60次打印 C. 打印3Kg材料 D. 打印5Kg材料
10952. DLP 3D打印机如何延长离型膜的寿命? (A)
A. 如果连续打印大量相同或类似的部件, 每次打印时应放置在不同位置
B. 如果连续打印大量相同或类似的部件, 每次打印时应放置在相同位置

- C. 擦拭树脂槽不用清洗
D. 用力擦拭树脂槽
10953. DLP 3D打印机更换材料时要注意什么? (C)
- A. 将树脂槽内的耗材倒回原包装 B. 倒回原包装, 与未使用的材料一起混合存放
C. 更换不同耗材时清洗干净树脂槽 D. 更换不同耗材时不清洗树脂槽
10954. 熔融沉积成型英文缩写是 (B)
- A. FAM B. FDM C. FCM D. FBM
10955. FDM 3D打印支持的打印材料不包括 (D)
- A. PLA B. 尼龙 C. TPU D. 光敏树脂
10956. FDM 3D打印技术的中文全称是 (A)
- A. 熔融沉积成型 B. 电子束熔化 C. 选择性激光烧结 D. 激光熔化
10957. FDM所使用的材料类型主要是 (A)
- A. 热塑性材料 B. 金属粉末材料 C. 液态树脂材料 D. 矿物材料
10958. 以下对FDM技术缺点描述错误的是 (D)
- A. 成型精度较低 B. 表面光洁度不高 C. 成型速度慢 D. 成型精度高
10959. 以下对FDM技术优点描述错误的是 (D)
- A. 一次成型、易操作且不产生垃圾
B. 水溶性支撑技术, 能快速去除支撑结构
C. 原材料为材料卷, 便于搬运和更换
D. 可实现快速大批量生产。
10960. 热床铝基板的主要作用是 (A)
- A. 加热黏住模型 B. 防刮花 C. 保证底面平面度 D. 美观
10961. 3D打印常用的切片软件是 (C)
- A. Cad B. Catia C. CURA D. Pro Engineer
10962. 设计好的三维模型导出STL格式时, 弦高应选择 (A) 是精度高。
- A. 0.01 B. 0.02 C. 0.03 D. 0.04
10963. 打印机的打印速度指的是 A
- A 喷头出丝速度
B 电机的转动速度
C 喷头的移动速度
D 喷头的空走速度
10964. 打印速度的单位是 (c)
- A. mm B. cm C. mm/s D. mm/g
10965. 博理 Polly II机型喷嘴直径是 (C)

- A. 0.2mm B. 1.75mm C. 0.4mm D. 0.5mm
10966. 以下不属于博理 Polly II支持的打印文件格式的是 (B)
- A. STL B. STEP C. OBJ D. G-Code
10967. 博理 Polly II机型的控制界面可以选择多种语言, 包括 (A)
- A. 中文、英文 B. 中文、韩文 C. 中文、英文、俄文 D. . 中文、俄文
10968. 博理 Polly II机器不支持的打印方式为 (C)
- A. 联机打印 B. SD卡脱机打印 C. u盘式脱机打印 D. WIFI连接打印
10969. 博理 Polly II机型所使用的耗材直径为 (A)
- A. 1.75mm B. 1.76mm C. 3.0mm D. 1.78mm
10970. 以下哪种不属于3D打印技术 B
- A. FDM B. 3PDM C. DLP D. SLA
10971. FDM打印技术创始人为 (C)
- A. C. R. Dechard B. Helisys C. Cott Crump D. Charles W. Hull
10972. FDM打印技术诞生于哪一年 (B)
- A. 1987 B. 1988 C. 1989 D. 1990
10973. 博理 Polly II打印机前面板圆形按钮控制的是 (C)
- A. 电源开关 B. 风扇开关 C. 灯光开关 D. 前门开关
10974. 博理 Polly II打印pla材质时喷头预热温度区间为 (B)
- A. 160-180°C B. 190-210°C C. 220-240°C D. 240-260°C
10975. 博理 Polly II打印机有几个灯源 (B)
- A. 1个 B. 2个 C. 3个 D. 4个
10976. 博理 Polly II打印机调平测试点有几个 (D)
- A. 2点 B. 3点 C. 4点 D. 5点
10977. 博理 Polly II打印机预热界面下“默认值选项”所默认的温度为 (A)
- A. 0°C B. 50°C C. 190°C D. 210°C
10978. 博理 Polly II风扇控制界面, 在以下哪个菜单下 (B)
- A. 预热 B. 设置 C. 移动 D. 打印
10979. 在移动菜单下点击“Z+”选项, Z轴每次可移动的最长距离是 (C)
- A. 1MM B. 5MM C. 10MM D. 15MM
10980. 博理 Polly II可开启的门窗可支持几个方向的开启 (B)
- A. 1个 B. 2个 C. 3个 D. 4个
10981. 模型切片过程中在选择哪个层厚打印效果最精细 B
- A. 0.1mm B. 0.2mm C. 0.3mm D. 0.4mm

- A. 博理 Polly II切片软件中壁厚需要设置成以下哪个选项的整数倍 (B)
- A. 0.2mm B. 0.4mm C. 0.6mm D. 1.0mm
10982. 博理 Polly II模型切片时以下选项中, 不属于填充方式的是 (D)
- A. 线 B. 网格 C. 三角形 D. 檐边
10983. 博理 Polly II模型切片中材料菜单下的“流量”选项应设置为 (D)
- A. 10% B. 50% C. 80% D. 100%
10984. 博理 Polly II模型切片中启用回抽的作用是 (A)
- A. 防止拉丝 B. 节省材料 C. 防碰撞 D. 提升打印精度
10985. 打印实心的模型时, 切片时需要将填充选项设置为 (D)
- A. 10% B. 50% C. 80% D. 100%
10986. 博理 Polly II模型切片中添加支撑的作用是 (A)
- A. 保证斜面及悬空面能够打印成型
- B. 使斜面及悬空面能够更加美观
- C. 让斜面及悬空面更具立体感
- D. 保证倾斜及悬空面能够打印成型
10987. 博理 Polly II切片软件支撑添加方式是 (A)
- A. 自动添加 B. 手动添加 C. 半自动添加 D. 自动+手动添加
10988. 博理 Polly II模型切片时以下选项中, 不属于支撑方式的是 (B)
- A. 线 B. 外圈 C. 折线 D. 回环
10989. 博理 Polly II模型切片中添加支撑接触面的最主要作用是 (D)
- A. 提升打印成功率 B. 提高打印速度
- C. 提高模型表面光滑度 D. 提升支撑与模型接触位置美观度
10990. 以下对于支撑描述正确的是 (D)
- A. 支撑密度越高越好 B. 支撑密度越低越好
- C. 所有模型都必须都添加支撑 D. 有些模型可以不加支撑
10991. 以下初始层速度设置描述正确的是 (D)
- A. 越慢越好 B. 根据底层大小选择合适速度
- C. 越快越好 D. 根据底层结构选择合适速度
- B. 博理 Polly II切片软件中以下属于打印平台粘附类型的是 (C)
- A. 线 B. 3D回环 C. 外圈 D. 网格
10992. 博理 Polly II切片软件中檐边需要设置成以下哪个选项的整数倍 (B)
- A. 0.2mm B. 0.4mm C. 0.6mm D. 1.0mm
10993. 博理 Polly II切片软件对于速度描述正确的是 (B)
- A. 打印速度与填充速度必须一致
- B. 打印速度与填充速度可分开设置

- C . 空走速度需设置为打印速度的整数倍
D . 其他参数不变的情况下打印速度提高一倍打印时间节省一半
10994. 模型切片时对于打印时间影响最大的是哪个选项 (A)
A . 层厚 B . 打印速度 C . 填充速度 D . 空走速度
10995. 博理 Polly II无法识别的GCODE文件命名方式为 (D)
A . 纯英文 B . 英文+数字 C . 英文+数字+符号 D . 中文+数字+符号
10996. 博理 Polly II切片软件对于视图模式菜单下“打印层”描述错误的是 (B)
A . 可以对打印效果进行完整预览 B . 可以透视模型
C . 可以显示模型层数 D . 可以观察每一层的打印情况
10997. 对于博理 Polly II切片软件以下描述正确的是 (B)
A . 所有模型都需要贴着底面打印 B . 模型可以放在空中打印
C . 为了节省时间速度越快越好
D . 空走速度指的是模型打印范围以外的喷头移动速度
10998. 博理 Polly II切片软件中在移动选项下将Z轴设置为5结果模型敲击回车数字变成0是因为 (A)
A . 打开了参数中的自动将模型放置平台上选项 B . 只能设置负数
C . 设置数字过大超出范围 D . 模型不能悬空放置
10999. 博理 Polly II切片软件可兼容的操作系统不包括以下哪种 (D)
A . windows B . linux C . mac D . Android
11000. 对于博理 Polly II切片软件以下描述错误的是 (C)
A . 尽量选择一个最大最平的面作为模型底面
B . 切片软件可同时添加多种打印机参数
C . 切片软件关闭后参数自动清零
D . 切片软件可以识别 STL, OBJ, jpg 等格式

判断题 1000 题

计算机网络管理员知识模块（20001~20300，共 200 道题）

20001. (T) 徒手画线实际上是由无数条短小直线组成的。
20002. (T) 构造线是无限长的直线。
20003. (F) 从不同的起点绘制两条射线，必须调用两次【射线】命令。
20004. (T) 多线中的元素，可以有不同的颜色。
20005. (T) 多线段的每一段的宽度可以单独指定。
20006. (F) 比例缩放指相对于真实图形的大小。
20007. (T) 对图形的缩放操作，不会改变图形的绝对大小，仅改变图形的显示范围。
20008. (T) 中继器是工作在物理层的设备。
20009. (F) 集线器和以太网交换机工作在数据链路层
20010. (T) 路由器是工作在网络层的设备
20011. (F) 桥能隔离网络层广播
20012. (T) MAC地址的一部分字节是各个厂家从IEEE得来的
20013. (T) MAC地址一共有6个字节，他们从出厂时就被固化在网卡中
20014. (T) MAC地址也称做物理地址，或通常所说的计算机的硬件地址
20015. (F) 局域网中的计算机在判断所收到的广播帧是否为自己应该接收的方法是，
判断帧的MAC地址是否与本机的硬件地址相同
20016. (T) 共享式以太网需要进行冲突检测
20017. (T) 共享式以太网仅能实现半双工流量控制
20018. (T) 共享式以太网利用CSMA/CD介质访问机制
20019. (F) 共享式以太网就是使用10Base2/10Base5的总线型网络
20020. (T) 广域网协议的有 PPP 、 X.25 、 SLIP 、 FrameRelay
20021. (F) 广域网协议的有 PPP 、 X.25 、 SLIP 、 FrameRelay、 EthemetSNAP
20022. (F) 广域网协议的有 PPP 、 FrameRelay、 IEEE802.3 、 Ethemet11
20023. (T) 提供对物理层的控制、差错控制是数据链路层的主要功能

20024. (F) 决定传输报文的最佳路由是数据链路层的主要功能
20025. (T) 能完成VLAN之间数据传递的设备有三层交换机、路由器
20026. (F) 能完成VLAN之间数据传递的设备有中继器、网桥。
20027. (F) 交换机使用全双工方式工作时不要进行回路和冲突检测。
20028. (T) 使用半双工方式工作时要进行回路和冲突检测。
20029. (T) VLAN的主要作用有保证网络安全、抑制广播风暴、简化网络管理、提高网络设计灵活性
20030. (T) X. 25是面向连接的协议，传输正确性、稳定性高于帧中继
20031. (F) X. 25具有两层结构，较帧中继简单
20032. (T) X. 25对于IP而言传输效率低于帧中继
20033. (F) X. 25可以提供比帧中继更多的服务
20034. (F) 集线器和以太网交换机工作在数据链路层
20035. (T) 路由器是工作在网络层的设备
20036. (F) 网桥能隔离链路层广播
20037. (T) 计算机网络从逻辑功能上分为通信子网、资源子网。
20038. (F) 计算机网络从逻辑功能上分为局域网、对等网络。
20039. (T) Internet的网络层含有四个重要的协议，分别为 IP, ICMP, ARP, RARP。
20040. (F) Internet的网络层含有四个重要的协议，分别为 IP, ICMP, UDP, RARP。
20041. (F) Internet的网络层含有四个重要的协议，分别为 IP, ICMP, TCP, ARP。
20042. (T) 网络拓扑结构设计对通信子网的网络性能、网络体系结构有着重大的影响。
20043. (F) 网络拓扑结构设计对通信子网的通信费用、网络体系结构有着重大的影响。
20044. (F) 局域网的基本特征是设备直接连入网中、通过电话连接。
20045. (T) 局域网的基本特征是有效范围较小、传输速率较高。
20046. (T) 通过载波信号的相位值来表示数字信号的1, 0的方法叫做ASK、FSK。
20047. (F) 通过载波信号的相位值来表示数字信号的1, 0的方法叫做PSK、ATM。
20048. (T) 曼彻斯特编码、差分曼彻斯特编码等数字数据编码属于自含时钟编码。
20049. (F) 非归零编码、曼彻斯特编码、差分曼彻斯特编码等数字数据编码属于自含时钟编码。
20050. (F) PCM编码、曼彻斯特编码、差分曼彻斯特编码等数字数据编码属于自含时

钟编码。

20051. (T) 在计算机网络中, DTE设备兼备信源、信宿的作用。
20052. (F) 在计算机网络中, DTE设备兼备信源、信宿、调制解调器的作用。
20053. (F) 在计算机网络中, DTE设备兼备信源、信宿、传输媒体的作用。
20054. (T) 网络协议由语义、语法、交换规则组成。
20055. (F) 网络协议由语义、语法、网卡组成。
20056. (T) 物理层的技术特性有机械特性、电气特性、功能特性、规程特性。
20057. (T) 调制解调器的组成包括基带处理、调制解调、信号放大、均衡
20058. (T) 调制解调器是为数据通信的数字信号在具有有限带宽的模拟信道上进行远距离传输而设计的, 它一般由基带处理、调制解调、信号放大和滤波、均衡等几部分组成。
20059. (T) 调制是将数字信号与音频载波组合, 产生适合于电话线上传输的音频信号(模拟信号), 解调是从音频信号中恢复出数字信号。
20060. (T) 调制解调器一般分为外置式、内置式和PC卡式三种。
20061. (T) 网络层的内在功能包括路由选择、流量控制、拥挤控制。
20062. (T) 令牌环总线的管理包括逻辑环的初始化、站点的入环、站点撤出环路、多令牌处理。
20063. (F) 决定局域特性的主要技术要素是网络拓扑、网络应用。
20064. (F) 决定局域特性的主要技术要素是传输介质、网络拓扑、网络应用。
20065. (F) 决定局域特性的主要技术要素是介质访问控制方法、网络拓扑、网络应用。
20066. (T) Ethernet的物理层协议主要有10BASE-T、100BASE-T、FDDI、100BASE-T。
20067. (F) WINDOWS NT采用了文件服务器、客户服务器模型系统模型。
20068. (F) WINDOWS NT采用了文件服务器、对象模型、客户服务器模型系统模型。
20069. (T) WINDOWS NT采用了对称多处理模型、对象模型、客户服务器模型系统模型。
20070. (T) WINDOWS NT工作站端支持MS-DOS操作系统。
20071. (T) WINDOWS NT工作站端支持LAN Manger 2.X、MS-DOS操作系统。
20072. (T) WINDOWS NT工作站端支持MS-DOS、WINDOWS95操作系统。
20073. (T) WINDOWS NT工作站端支持MS-DOS、OS/2操作系统。

20074. (F) NT网络中目录服务NTDS不具有是一个目录数据库的特点。
20075. (T) NT网络中目录服务NTDS具有是一个目录数据库、分散式的结构的特点。
20076. (T) NT网络中目录服务NTDS具有是一个目录数据库、单一登录即可访问多服务器资源的特点。
20077. (F) NT网络中目录服务NTDS不具有是一个目录数据库、异网通行的特点。
20078. (T) 用户帐号包含名称、密码、用户权力、访问权限等数据。
20079. (T) 用户帐号可以帐号可以登录域的多少可分为全局帐号、局域帐号类。
(F) 用户帐号可以帐号可以登录域的多少可分为局域帐号、私有帐号类。
(F) 用户帐号可以帐号可以登录域的多少可分为全局帐号、公共帐号类。
(T) WINDOWS NT内置的全局帐号是administrator、guest。
(F) WINDOWS NT内置的全局帐号是administrator、user、domain。
(T) WINDOWS NT SERVER 4.0中文版所支持的网络通信协议有TCP/IP、NWLINK、NETBEUI。
(F) NT网中，帐号策略（规则）包括从网络访问此计算机、最长（最短）密码期限等。
(F) NT网中，帐号策略（规则）包括从网络访问此计算机、密码唯一性、最长（最短）密码期限等。
(F) NT网中，帐号策略（规则）包括从网络访问此计算机、最短密码长度、最长（最短）密码期限等。
(T) NT网中，用户权限策略（规则）包括域中添加工作站、在本机登录等。
20080. (F) NT网中，用户权限策略（规则）包括域中添加工作站、在本机登录、帐号不锁定（锁定）、备份文件和目录等。
20081. (T) 目前用于网络互连的设备主要有中继器、集线器、路由器等。
20082. (T) 实现同一网络不同网段间物理层连接的互连设备是中继器、集线器。
20083. (F) 实现同一网络不同网段间物理层连接的互连设备是中继器、网桥、路由器。
20084. (T) IP协议组包括IP、ICMP、ARP RARP、协议。
20085. (T) TCP协议组包括TCP、UDP协议。
20086. (F) TCP协议组包括ICMP、UDP协议。
20087. (F) TCP协议组包括ARP、TCP、UDP协议。

20088. (T) 局域网的地理范围较小
20089. (F) 由于速度比较快因而误码率较高
20090. (T) 一个局域网中可以有多种服务器
20091. (F) 局域网的操作系统只能是WindowsNT
20092. (T) 定义了子网中网络号的位数
20093. (T) 子网掩码可以把一个网络进一步划分成几个规模相同的子网
20094. (F) 子网掩码用于设定网络管理员的密码
20095. (F) 子网掩码用于隐藏IP地址
20096. (T) 网络按通信方式分类, 可分为点对点传输网络和广播式传输网络。
20097. (F) 网络按通信方式分类, 可分为数据传输网络、点对点传输网络和广播式传输网络。
20098. (F) 网络按通信方式分类, 可分为点对点传输网络和对等式网络。
20099. (F) 网络按通信方式分类, 可分为数据传输网络、对等式网络。
20100. (T) 路由器 (Router) 是用于联接逻辑上分开的多个网络。
20101. (F) 路由器 (Router) 是用于联接逻辑上分开的无数个网络。
20102. (F) 路由器 (Router) 是用于联接逻辑上分开的1个网络。
20103. (F) 路由器 (Router) 是用于联接逻辑上分开的2个网络。
20104. (T) 用一个共享式集线器把几台计算机连接成网, 对于网络的结构, 从物理结构看是星型连接, 而从逻辑结构看是总线型连接。
20105. (T) 用一个共享式集线器把几台计算机连接成网, 对于网络的结构, 从物理结构看是星型连接, 而从逻辑结构看也是星型连接。
20106. (F) 用一个共享式集线器把几台计算机连接成网, 对于网络的结构, 实质上还是总线型结构的连接。
20107. (T) 用一个共享式集线器把几台计算机连接成网, 对于网络的结构, 是属于网状连接结构。
20108. (F) 在ISO/OSI参考模型中, 同层对等实体间进行信息交换时必须遵守的规则称为接口。
20109. (F) 在ISO/OSI参考模型中, 相邻层间进行信息交换时必须遵守的规则称为协议。(T) 在ISO/OSI参考模型中, 相邻层间进行信息交换是使用的一组操作原语称

为服务。

20110. (T) 在ISO/OSI参考模型中，运输层的主要功能是提供端到端的信息传送，它利用网络层提供的服务来完成此功能。
20111. (T) IP 协议是：网际层协议和面向无连接的协议，可能会使数据丢失。
20112. (F) IP 协议和TCP协议一样，都是面向连接的协议
20113. (F) 中继器是工作在数据链路层的设备
20114. (F) 集线器和以太网交换机工作在数据链路层
20115. (T) 路由器是工作在网络层的设备
20116. (F) 桥能隔离物理层广播。
20117. (F) 共享式以太网就是使用10Base2/10Base5的星型网络
20118. (F) 通信子网的虚电路操作方式和数据报操作方式与网络层提供的虚电路服务和数据报服务，虚电路和数据报都提供了端到端的，可靠的数据传输。
20119. (F) 子网掩码为255.255.255.0 的含义是无效的子网掩码。
20120. (F) 子网掩码为255.255.255.0 的含义是、IPv4 的32 位二进制网中所含主机数为256
20121. (T) 子网掩码为255.255.255.0 的含义是C 类网的默认子网掩码
20122. (T) 子网掩码为255.255.255.0 的含义是类网络的子网掩码，每个子网中所含主机数为254。
20123. (T) 分组交换网络中的时延包括节点处理时延、排队时延、传输时延等
20124. (F) 因特网电子邮件系统中，用于电子邮件读取的协议包括 SMTP 、 IMAP 。
20125. (F) 因特网电子邮件系统中，用于电子邮件读取的协议包括 SMTP 、 POP。
20126. (F) 因特网电子邮件系统中，用于电子邮件读取的协议包括 SMTP 、 SMTP
20127. (T) 物理传输介质一般分为有线传输介质和无线传输介质
20128. (T) 有线传输介质一般包括：双绞线、同轴电缆，光纤等
20129. (T) 无线传输介质一般包括：微波、红外线，激光等
20130. (T) 双绞线又分为UTP 和STP
20131. (T) FDM 的前提是传输介质的可用带宽要大于多路给定信号所需带宽的总和。
20132. (T) TDM 可分为同步TDM 和异步TDM。
20133. (T) 异步TDM 又称为统计时分多路复用技术。

20134. (T) 对于模拟信号, 可以将TDM 和FDM 组合起来使用
20135. (F) 在实际网络系统中, 一般用到三种交换技术, 包括电路交换技术、地址交换技术。
20136. (F) 在实际网络系统中, 一般用到三种交换技术, 包括电路交换技术、报文交换技术、地址交换技术。
20137. (F) 在实际网络系统中, 一般用到三种交换技术, 包括电路交换技术、 分组交换技术。
20138. (F) 虚电路交换一般分为三个阶段, 分组交换、路由选择阶段包含在这三个阶段中。
20139. (F) 虚电路交换一般分为三个阶段, 分组交换、数据传输阶段包含在这三个阶段中。
20140. (F) 虚电路交换一般分为三个阶段, 拆除连接、路由选择阶段包含在这三个阶段中。
20141. (F) ICMP 协议具有差错纠正的功能。
20142. (T) 在物理层实现网络互连的主要设备有中继器和HUB
20143. (T) 在数据链路层实现网络互联的主要设备有二层交换机和网桥
20144. (T) 在网络层实现网络互连的主要设备有三层交换机和路由器
20145. (T) 在传输层(包括传输层)以上实现网络互连的设备有网关
20146. (F) TCP/IP 协议族中定义的层次结构中包含应用层 、传输层 、物理层。
20147. (F) CSMA/CD其含义为载波侦听、多路访问/冲突避免。
20148. (T) 路由选择算法一般分为静态路由选择算法和动态路由选择算法
20149. (F) OSPF 属于静态路由选择算法
20150. (F) 路由选择算法和路由协议的作用相同
20151. (T) RIP 属于动态路由选择算法
20152. (T) 计算机网络是发展经历了面向终端的计算机通信系统、计算机-计算机通信网络和计算机网络三个阶段。
20153. (T) 计算机网络的主要功能包括数据交换和通信、资源共享、提高系统的可靠、分布式网络处理和均衡负荷。
20154. (T) 计算机网络在逻辑功能上可以划分为资源子网和通信子网两个部份。

20155. (F) 计算机网络在逻辑功能上可以划分为资源共享子网和数据交换子网两个部份。
20156. (T) 资源子网主要包括主机、终端控制器和终端、计算机外设等。
20157. (T) 通信子网主要包括网络结点、通信链路、信号变换设备等。
20158. (T) 计算机网络中的主要拓扑结构有：星形、环形、树形、线形、网型等。
20159. (F) 按照网络的分布地理范围，可以将计算机网络分为星形、环形、树形、三种。
20160. (T) 按照网络的分布地理范围，可以将计算机网络分为局域网、城域网和广域网三种。
20161. (T) 计算机内传输的信号是数字信号，而公用电话系统的传输系统只能传输模拟信号。
20162. (F) 计算机内传输的信号是模拟信号，而公用电话系统的传输系统只能传输数字信号。
20163. (T) 在计算机通过线路控制器与远程终端直接相连的系统中，计算机既要进行数据处理，又要承担各终端间的通信，主计算机负荷加重，实际工作效率下降，而且分散的终端都要单独占用一条通信线路，通信线路利用率低，费用高。
20164. (T) 在系统的主计算机前增设前端处理机FEP或通信控制器CCP，这些设备用来专门负责通信工作。
20165. (F) 在系统的主计算机前增设前端处理机FEP或通信控制器CCP，这些设备用来专门负责数据处理工作。
20166. (T) 1993年美国宣布建立国家信息基础设施（NII）。
20167. (T) 从本质上讲，在联机多用户系统中，不论主机上连接多少台计算机终端或计算机，主计算机与其连接的计算机或计算机之间之间都是支配与被支配的关系。
20168. (T) 1993年底，我国提出建设网络“三金”工程分别是：金桥工程、金关工程、金卡工程。
20169. (F) 在数据通信系统中，信源和信宿是各种类型计算机和终端，它被称为数据终端设备、简称DDE。
20170. (T) 在数据通信系统中，信源和信宿是各种类型计算机和终端，它被称为数据终端设备、简称DTE。

20171. (T) 一个DTE通常既是信源又是信宿。由于在数据通信系统中以DTE发出和接收的都是数据，所以，把DTE之间的通信称为数据电路。
20172. (F) 一个DTE通常既是信源又是信宿。由于在数据通信系统中以DTE发出和接收的都是图形，所以把DTE之间的通信称为模拟电路。
20173. (T) 数据从发出端出发到数据被接收端接收的整个过程称为通信过程，通信过程中每次通信包含传输数据和通信控制两个内容。
20174. (F) 通信系统中，称调制前的电信号为调制信号，调制后的信号叫基带信号。
20175. (F) 模拟通信中通过信道的信号频谱通常比较高，因此信道的利用率窄，但干扰能力好。
20176. (T) 一般网络中的各个结点通过通信线路相互连接的方式大致有以下几种：点-点连接、分支式连接、集线式连接。
20177. (T) 在数据通信中串行通信，通信线路的通信方式有三种基本形式，即单工通信、半双工通信和全双工通信。
20178. (F) 在数据通信中并行通信，通信线路的通信方式有三种基本形式，即单工通信、半双工通信和全双工通信。
20179. (T) 数据通信的主要技术指标包括：传输速率、信道带宽、信道容量、出错率、延迟以及吞吐量等。
20180. (T) 将数字信号调制为模拟信号有三种方式，即调幅、调频、调相。
20181. (F) 将数字信号调制为模拟信号有三种方式，即调幅、调频、调谐。
20182. (T) NOVELL网上一般必须配置IPX/SPX协议，它是NOVELL网的特点。
20183. (T) NOVELL网中网络安全保密措施包括权限限制和属性限制。
20184. (F) 将数字信号调制为模拟信号有三种方式，即调谐、调频、调相。
20185. (T) 宽带通常是指通过给定的通信线路发送的数据量。从技术的角度年，宽带是通信信道的宽度，即为传输信道的最高频率与最低频率之差，单位为赫兹HZ。
20186. (T) 二进制数据编码技术中的三种主要编码方案是：非归零编码、和差分曼彻斯特编码。
20187. (T) PCM编码过程为采样、量化和编码。
20188. (F) PCM编码过程为采集、处理和编码。
20189. (T) 视觉的数据传输方式有异步传输和同步传输。两者都是为解决数据传输过

程中同步问题的相关技术，其中同步传输方式的效率高，速度快。

20190. (F) 觉的数据传输方式有异步传输和同步传输。两者都是为解决数据传输过程中同步问题的相关技术，其中异步传输方式的效率高，速度快。

20191. (T) 多路复用技术又分为频分多路复用和时分多路复用两种。

20192. (F) 时分多路复用技术又分为同步时分多路复用和统计时分多路复用，其中同步时分多路复用技术的效率高。

20193. (T) 交换是网络实现数据传输的一种手段。实现数据交换的三种技术是线路交换、报文交换和分组交换。

20194. (F) 交换是网络实现数据传输的一种手段。实现数据交换的三种技术是线路交换、多路交换和分组交换。

20195. (T) 线路交换是一种直接交换方式，是多个输入线和多个输出线之间直接形成传输信息的物理链路，线路交换分建立线路、传输数据和拆除线路三个阶段。

20196. (T) 分组交换的主要任务就是负责系统中分组数据的存储、转发、和选择合适的分组传输路径。

20197. (F) 在计算机网络中目前常用的传输媒体有多股线、同轴电缆、光导纤维电缆、无线电传输媒体等。

VR 知识模块（20501~20700，共 200 道题）

20501. (T) 虚拟现实技术是一种可以创建和体验虚拟世界的计算机仿真系统，它利用计算机生成一种模拟环境，是一种多源信息融合的交互式的三维动态视景和实体行为的系统仿真，使用户沉浸到该环境中
20502. (F) 虚拟现实技术的三大基本特征是交互性、沉浸感、协作性。
20503. (T) 扎克伯格说过虚拟现实是下一代计算平台。
20504. (F) Magic leap 混合现实眼镜硬件研发公司获得腾讯的投资。
20505. (T) 刷新率就是屏幕每秒画面被刷新的次数。
20506. (F) 世界上第一套虚拟演播室由美国生产 (X)
20507. (F) HTML 的意思是超文本标记语言
20508. (F) 3DMAX 是一款三维建模软件 (X)
20509. (T) 3DSMAX 提供了四种环境特效，爆炸特效属于其中一种 (√)
20510. (F) 英国物理学家于 1938 年首次提出全息的概念 (X)
20511. (T) HMD (Head_Mounted_Display), 头盔式显示器，主要组成是 显示元件，光学系统 (√)
20512. (T) 分辨率是指显示器的精密度 (√)
20513. (F) 虚拟现实与通常 Unity 系统所产生的模型以及传统的三维动画是不一样的 (X)
20514. (F) 常用的运动捕捉技术从原理上说可分为机械式、声学式、电磁式 (X)
20515. (T) 非干扰式眼动技术主要采用的追踪方法主要有角膜反射法、巩膜-虹膜边缘法、瞳孔-角膜反射向量法等 (√)
20516. (F) 触觉反馈设备不包括充气式触觉反馈设备 (X)
20517. (F) 三维全景技术是日趋流行的一种视觉新技术，它的原始资料是利用计算机生成的模拟图像 (X)

20518. (T) 3DS MAX 的三大要素是建模、灯光、材质 (√)
20519. (F) SLAM 系统一般分为传感器数据、视觉里程计、后端、建图四个模块 (X)
20520. (T) 从资源学角度来看, 虚拟现实是指一种模拟三维环境的技术, 用户可以如在现实世界一样体验和操控这个环境 (√)
20521. (T) 主要几何剖分技术包括 BSP 树、四叉树、八叉树、均分八叉树等 (√)
20522. (F) 三维仿真技术和虚拟现实技术都属于虚拟现实范畴 (X)
20523. (F) Unity 提供了平行光、点光源、聚光灯三种光源 (X)
20524. (T) 枕形畸变 (Pincushion Distortion), 又称枕形失真 (√)
20525. (T) 沉浸感, 是人对计算机系统创造和显示出来的虚拟环境的感觉和认识, 是虚拟现实技术的核心概念之一 (√)
20526. (F) 膜层的有效位相厚度表示为: $nd \cos \theta$, 当光波斜入射时, 对于 s 光和 p 光而言, 要分别代入修正后的折射率值进行运算 (X)
20527. (F) 采用单半波滤光片结构, 获得的通带波形比多半波滤光片更加接近矩形 (X)
20528. (F) 一般镀膜设备上需要机械泵和扩散泵组合起来作为真空机组, 这主要是因为双泵组合可以提高抽气速率 (X)
20529. (F) 测量镀膜样片的透射率时, 将镀膜面向着光源和背对光源测得的结果不同 (X)
20530. (F) 骨骼系统在缺省情况下即可被直接渲染。 (X)
20531. (F) 使用 NURBS 能够实现车床的回旋功能。 (X)
20532. (T) 粒子系统中创建的场景可以不使用动画记录钮而被直接记录和播放。 (√)
20533. (F) 制作动画时, 帧的数量必须是 100 帧。 (X)
20534. (F) “大气环境”专门用于制作“雾”和“体光”特效。 (X)
20535. (F) 文字工具输入的文字, 只能作为放样的路径, 而不能作为放样的截面。 (X)
20536. (T) 弹簧与阻尼器是常用的两种动力学组成方式。 (√)
20537. (T) 噪声材质的设置完全是随机的, 毫无规律可言。 (√)
20538. (T) 空间扭曲可以创建场景的特殊物体, 但是它与光源一样不被渲染。 (√)
20539. (F) 在真实感实时绘制技术中, 为了提高显示的逼真度, 加强真实性, 常利用的方法有纹理映射, 反走样两种 (X)
20540. (F) 虚拟现实的英文名称是 Argument reality (X)
20541. (F) 增强现实的英文名称是 Virtual reality (X)
20542. (T) 混合现实的英文名称是 Mixed reality (√)

20543. (T) 枕形畸变是由长焦距产生的 (√)
20544. (F) 世界上第一副可穿戴 MR 混合现实眼镜叫做 Magic Leap (X)
20545. (T) 混合现实世界是从 2D 向 3D 的转变 (√)
20546. (F) DVR 系统有图形显示器、数据网络和中央芯片三个基本组件 (X)
20547. (F) Unigine 是一款 3D 建模软件 (X)
20548. (T) 使用纹理对象的第一步是定义纹理对象 (√)
20549. (T) 在光学仪器中, 以光学仪器的镜头为顶点, 以被测目标的物像可通过镜头的最大范围的两条边缘构成的夹角, 称为视场角 (√)
20550. (F) 用于离子辅助镀膜的离子源, 有产生离子束的, 也有产生等离子体的。潘宁离子源是一种典型的产生等离子体的离子源 (X)
20551. (T) 全向三维定位特性是三维虚拟声音的主要特征之一 (√)
20552. (F) ECML 指虚拟现实建模语言 (X)
20553. (F) Photoshop 属于建模软件 (X)
20554. (T) FOV 在中文里面的意思是指视场角 (√)
20555. (F) 3DMAX 软件提供 8 种贴图坐标 (X)
20556. (T) 2018 年世界 VR 大会在我国南昌举行 (√)
20557. (T) VR 眼镜需要达到 15K 以上的分辨率才能使大脑基本认同 (√)
20558. (F) 目前市面上绝大多数 VR 头盔镜头的尺寸都在 70MM 左右 (X)
20559. (F) VR 全景视频不可以赋予体验者交互操作 (X)
20560. (F) HTC VR 头戴式设备的出现, 开启了 VR 行业的新纪元 (X)
20561. (T) Oculus Rift 是一款头戴式显示器设备 (√)
20562. (T) 视差融合是 VR 眼镜显示技术的核心之一 (√)
20563. (F) 全景视频包含 90 度范围以内拍摄的视频 (X)

20564. (T) 桶形畸变是畸变类型的一种 (√)
20565. (T) 沉浸、交互、想象是虚拟现实技术最重要的技术特征 (√)
20566. (F) Photoshop 可以用于开发 VR/AR 内容资源 (X)
20567. (F) 增强现实可以实现全沉浸式体验 (X)
20568. (T) 虚拟现实理论最早提出是在 1963 年 (√)
20569. (T) 视图坐标系统要比世界坐标系统和屏幕坐标系统准确 (√)
20570. (F) 在 3dsmax 中命令视图可以用来切换各个模块的区域 (X)
20571. (F) 超文本是一个随机的链式结构 (X)
20572. (T) 三星 Gear360 是一款 VR 全景拍摄设备 (√)
20573. (T) VRML 描述旋转等角度的计量单位是弧度 (√)
20574. (F) 二维数据获取设备属于 VR 系统的典型硬件组成 (X)
20575. (T) 内容属于 Text 文本的造型节点 (√)
20576. (F) Unigine 是一款二维动画软件 (X)
20577. (F) VR 和 AR 都是屏蔽双眼搭建一个虚拟场景交互体验 (X)
20578. (F) 行星贴图是用于制作岩石的凹凸贴图效果 (X)
20579. (T) 材质/贴图导航器能够显示当前材质层次结构 (√)
20580. (T) Corner (角) 属于 3dsmax6 中的节点类型 (√)
20581. (F) GameController 是 LeapMotion 的核心脚本是 (X)
20582. (T) 聚光灯比泛光灯多了一个投射目标的控制 (√)
20583. (F) 纹理映射使用 Ou' p 节点的 e 域或 m 域 (X)
20584. (T) 缩放对象属于对象变换的一种 (√)
20585. (F) 3D 建模是混合现实应用开发第一步 (X)
20586. (T) 全向三维定位特性是三维虚拟声音的特点之一 (√)

20587. (T) 在 3DMAX 种, 使用 TransformTypeIn 对话框可以进行精确的交换 (√)
20588. (F) I E S 阳光灯、天光灯能产生自然天光效果 (X)
20589. (F) 变形材质用于同一物体上下不同材质的效果 (X)
20590. (T) 漩涡贴图不属于三维贴图的一种 (√)
20591. (T) 3dsmax 在系统默认状态下, 提供了 2 盏泛光灯 (√)
20592. (F) 2015 年被称为 VR 元年 (X)
20593. (F) 2015 年教育部把虚拟现实应用技术纳入专业名录 (X)
20594. (T) 典型的虚拟现实系统主要是由计算机、应用软件系统、输入输出设备、用户和数据库等组成 (√)
20595. (T) 虚拟摄影机, 可以实时地将演员的动作与虚拟世界背景交互, 并呈现在 LCD 显示屏上 (√)
20596. (F) RGB 三原色的色阶最高值都是 63 (X)
20597. (T) 聚光灯比泛光灯多了一个投射目标的控制 (√)
20598. (F) 虚拟现实和混合现实都可以看到真实世界 (X)
20599. (F) VR 技术是数字内容叠加在真实环境之上。(X)
20600. (T) 虚拟现实中的视场角也称作视野范围。(√)
20601. (T) FOV 大小决定了智能眼镜的可视视野范围。(√)
20602. (F) 画面越精细, 颗粒感就越强。(X)
20603. (T) 畸变分为桶形畸变和枕形畸变两种。(√)
20604. (T) 自由度包括位移自由度和旋转自由度。(√)
20605. (T) 6DOF 指前后、上下、左右、俯仰、偏摆、翻滚 6 个。(√)
20606. (T) SLAM 的中文全称为同步定位与地图构建。(√)
20607. (T) 追踪技术包括 inside-out 和 outside-in 两种模式。(√)

20608. (F) 双目视频眼镜通常是两个非对称的光学系统组成。(X)
20609. (T) 在双目视频眼镜中, 必须考虑光学系统的眼瞳间距与人的双眼间距相匹配。(√)
20610. (T) 计算机视觉是指摄影机和计算机代替人眼对目标进行识别、跟踪和测量等机器视觉。(√)
20611. (T) 混合现实世界由人、物、场景三部分组成。(√)
20612. (T) 混合现实世界是从 2D 向 3D 的转变。(√)
20613. (T) Blue Cat 是全息 3D 多任务系统。(√)
20614. (F) 由镜头引起的成像画面呈桶形膨胀状的失真现象称为枕形畸变。(X)
20615. (F) 用影像增强管的 X 线成像方式中, 造成影像失真的物理学现象称为桶形畸变。(X)
20616. (F) 依靠各式外部追踪设备的位置追踪方式称为 inside-out。(X)
20617. (F) 不需任何外接传感器, 可以在无硬件搭建、无标记的环境中使用的位置追踪方式称为 inside-out。(X)
20618. (T) 沉浸, 交互, 想象是虚拟现实最重要的技术特征。(√)
20619. (T) 电磁式位置跟踪设备可分为交流电发射器型与直流电发射器型。(√)
20620. (T) 虚拟对象建模包括: 几何建模、图像建模、图像与几何相结合建模、视觉外观设计建模。(√)
20621. (T) 虚拟环境建模包括: 物理建模、行为建模、运动建模、声音建模。其中分形技术属于 物理建模。(√)
20622. (T) 几何建模的方法包括: 多边形; 非统一有理 B 样条; 构造立体几何。(√)
20623. (T) 一个典型的虚拟现实系统的组成主要由: 头盔显示设备、多传感器组、力反馈装置构成。(√)
20624. (F) 根据虚拟现实对“沉浸性”程度和交互程度的不同, 可把虚拟现实系统划分为四种典型类型, 沉浸式、桌面式、增强式、无线式。(X)
20625. (F) 正是由于人类两眼的距离, 使人的大脑能将两眼所得到的细微差别的图像进行融合, 从而在大脑中产生有空间感的立体物体视觉。(X)
20626. (T) 在虚拟现实系统的输入部分, 基于自然交互设备主要有力反馈设备、数据手套、三维鼠标。(√)
20627. (T) 利用交互的图型化开发环境为首要方式的软件是虚拟引擎。(√)
20628. (T) 通过双光束激光全息曝光的方式, 直接在微米级光聚合物薄膜内干涉形成纳米级的光栅结构的技术为全息光波导。(√)

20629. (T) 虚拟现实是一种高端人机接口, 包括通过视觉、听觉、触觉、嗅觉和味觉等多种感觉通道的实时模拟和实时交互。(√)
20630. (T) 虚拟现实与通常 CAD 系统所产生的模型以及传统的三维动画是不一样的。(√)
20631. (T) 虚拟现实技术应该具备的三个特征: sion(沉浸) action(交互) Imagination(想象)。(√)
20632. (T) 一个典型的虚拟现实系统的组成主要由头盔显示设备, 多传感器组, 力反馈装置 (√)
20633. (T) 从虚拟现实技术的相关概念可以看出, 虚拟现实技术在人机交互方面有了很大的改进。常被称之为“基于自然的人机界面”计算机综合技术, 是一个发展前景非常广阔的新技术。(√)
20634. (T) 根据虚拟现实对“沉浸性”程度和交互程度的不同, 可把虚拟现实系统划分为四种典型类型 沉浸式, 桌面式, 增强式, 无线式。(X)
20635. (T) 在虚拟现实系统的输入设部分, 基于自然交互设备主要有有力反馈设备, 数据手套, 三维鼠标。(√)
20636. (T) 三维定位跟踪设备是虚拟现实系统中关键设备之一, 一般要跟踪参与对象的宽度、高度、深度、俯仰角(pitch)、转动角(yaw)和偏转角(roll), 我们称为 6 自由度 (6DOF)。(√)
20637. (T) 空间位置跟踪技术有多种, 常见的跟踪系统有机械跟踪器, 电磁跟踪器, 超声波跟踪器, 惯性跟踪器, 光学跟踪器。(√)
20638. (T) 所谓力反馈, 是运用先进的技术手段将虚拟物体的空间无能运动转变成物理设备的机械运动, 使用户能够体验到真实的力度感和方向感, 从而提供一个崭新的人机交互界面。该项技术最早应用于尖端医学和军事领域。(√)
20639. (T) 立体显示技术是虚拟现实系统的一种极为重要的支撑技术。要实现立体的显示。现已有多种方法与手段进行实现。主要有互补色, 偏振光, 时分式, 光栅式, 真三维显示。(√)
20640. (T) 正是由于人类两眼的视差, 使人的大脑能将两眼所得到的细微差别的图像进行融合, 从而在大脑中产生有空间感的立体物体视觉。(√)
20641. (T) .HMD (Head_Mounted_Display), 头盔式显示器, 主要组成是 显示元件, 光学系统。(√)
20642. (F) 洞穴式立体显示装置 (CAVE Automatic tual oment) 系统是一套基于高端计算机的多面式的房间式立体投影解决方案, CAVE 主要组成由高性能图形工作站, 投影设备, 跟踪系统, 成像系统。(X)
20643. (T) 三维视觉建模又可细分为 几何建模、物理建模、行为建模技术, 分别是基于物体的几何信息来描述物体模型的建模方法、涉及到物体的物理属性, 行为建模反映研究对象的物理本质及其内在的工作原理。(√)
20644. (T) 在真实感实时绘制技术中, 为了提高显示的逼真度, 加强真实性, 常利用的方法有纹理映射, 反走样, 环境映射。(√)
20645. (T) 在基于几何图形的实时绘制技术实现过程中, 目前有下面几种用来降低场景的复杂度, 以提高三维场景的动态显示速度的方法: 预测算法、脱机算法、3D 剪切法、可见消隐法、细节层次模型法。其中细节层次模型法应用较为普遍。(√)

20646. (T) 为了保证虚拟环境的真实性,常需要对虚拟物体进行碰撞检测,实现方法有多种,但其中的层次包围盒法是碰撞检测算法中广泛使用的一种方法,它是解决碰撞检测问题复杂性的一种有效方法。(√)
20647. (T) VRML (Virtual Reality Modeling Language) 即虚拟现实建模语言。是一种用于建立真实世界的场景模型或人们虚构的三维世界的场景建模语言,也具有平台无关性。(√)
20648. (T) 分布式虚拟现实 (Virtual Reality, DVR): 位于不同物理位置的多个用户或多个虚拟环境通过网络相联结,进行信息共享和交互。(√)
20649. (T) HMD: 头盔显示器是虚拟现实应用中的 3DVR 图形显示与观察设备,可单独与主机相连以接受来自主机的 3DVR 图形信号。(√)
20650. (T) VR 系统的典型硬件组成由显示和观察设备,交互设备,传感设备,三维立体声系统,三维数据获取设备。(√)
20651. (T) 虚拟现实技术的三大基本特征:交互性,沉浸感,想象力。(√)
20652. (T) 虚拟现实系统有桌面式 VR 系统、沉浸式 VR 系统、增强式 VR 系统、分布式 VR 系统几大类。(√)
20653. (F) 利用计算机生成一种模拟环境,并通过多种专用设备使用户“投入”到该环境中,实现用户与该环境直接进行自然交互的技术称为增强现实。(X)
20654. (T) 一个典型的 VR 系统主要由计算机软、硬件系统(包括 VR 软件和 VR 环境数据库)和 VR 输入、输出设备等组成。(√)
20655. (T)VR 系统中常用的立体显示设备可分为固定式、头盔式和手持式 3 大类。(√)
20656. (T) 跟踪定位设备有电磁波跟踪器,超声波跟踪器,光学跟踪器,机械惯性其他类型跟踪器。(√)
20657. (T) 影响实时动态现实的决定性因素数据空间和视频图像的好坏,等待时间是实时动态绘制技术的另一个关键指标。(√)
20658. (T) 常用实时动态现实的方法有:场景分块,可见消隐,细节选择。(√)
20659. (F) 常用实时动态现实的方法有:场景分块,不可见消隐,细节选择。(X)
20660. (T) VRML 源程序文件主要由 VRML 文件头、造型、脚本以及路由等构成。(√)
20661. (F) VRML 源程序文件主要由 VRML 文件头、模型、角色以及路由等构成。(X)
20662. (T) VRML 的空间坐标系是 X 轴的正向水平向右, Y 轴的正向垂直向上, Z 轴的正向垂直向前。(√)
20663. (F) VRML 的空间坐标系是 X 轴的正向水平向左, Y 轴的正向垂直向下, Z 轴的正向垂直向前。(X)
20664. (T) VRML 描述旋转等角度的计量单位是弧度。(√) (F) VRML 描述旋转等角度的计量单位是度。(X)
20665. (T) VRML 使用红绿蓝 (RGB) 颜色, 0.0 值表示该颜色被关闭, 1.0 值表示该颜色完全打开。(√)
20666. (T)Text 文本造型节点有四个域分别为:ing(内容),length(长度)fontStyle (外观)和 maxExtend (最大有效长度)。(√)
20667. (F)Text 文本造型节点有四个域分别为:ing(内容),length(长度)roll play(角色扮演)和 maxExtend(最大有效长度)。(X)
20668. (T) 在 dindex 坐标系列表中,索引值-1 用来标记一个面坐标索引表的结束。(√)

20669. (F) 在 dindex 坐标系列表中, 索引值 1 用来标记一个面坐标索引表的结束。
(X)
20670. (T) VRML 提供了 3 种纹理节点, 包括 e (图像纹理) 节点、e (像素纹理) 节点和 e (电影纹理) 节点。(√)
20671. (F) VRML 提供了 3 种纹理节点, 包括 e (材料纹理) 节点、e (像素纹理) 节点和 e (电影纹理) 节点。(X)
20672. (T) 使用 oup 节点可以将多个相同或不同的节点进行编组, 以构造复杂造型。
(√)
20673. (F) 使用 oup 节点可以将多个相同或不同的节点进行编组, 以构造简单造型。
(X)
20674. (T) 纹理映射使用 ance 节点的 e 域或 m 域。(√)
20675. (F) 纹理映射使用 ance 节点的 e 域或 n 域。(X)
20676. (T) VRML 的声音涉及两个部分为声源和声音发射器。(√)
20677. (F) VRML 的声音涉及两个部分为声源和声波发射器。(X)
20678. (T) 动画实现必备的两个要素是制作动画时间值的时钟和随时间如何改变物体的描述。(√)
20679. (T) VRML 提供了位置, 朝向旋转, 颜色, 标量等多个插补器节点来控制动画。
(√)
20680. (T) . 插补器使用关键时刻和关键值, 关键时刻在 key 域中指定, 关键值列表在 keyValue 域中指定。(√)
20681. (T) 时间传感器它设置开始动画, 结束动画和控制动画的播放速度等属性。(√)
20682. (T) 传感器必须和感知接触的造型节点放在同一个组节点下, 否则无法正确感知事件。(√)
20683. (T) 虚拟现实 的本质特征: Immersion(沉浸) Interaction(交互) Imagination(构想), 其中 Immersion(沉浸) 是虚拟现实最重要的技术特征。(√)
20684. (F) 仿真驾驶系、军事作战系统、医学模拟系统、虚拟城市系统是常见的增强现实系统。(X)
20685. (T) AR 增强现实 Augmented Reality 技术, 不仅展现了真实世界的信息, 而且将虚拟的信息同时显示出来, 两种信息相互补充、叠加。在视觉化的增强现实中, 用户利用头盔显示器, 把真实世界与电脑图形多重合成在一起, 便可以看到真实的世界围绕着它。(√)
20686. (T) 典型的 VR 系统主要由计算机、应用软件系统、输入输出设备、用户和数据库等组成。(√)
20687. (T) 虚拟对象建模不包括曲线建模。(√)
20688. (F) 虚拟对象建模不包括视觉外观设计建模。(X)
20689. (T) 几何建模的方法不包括点矩阵。(√)
20690. (F) 几何建模的方法不包构造立体几何。(X)
20691. (T) 正是由于人类两眼的视差, 使人的大脑能将两眼所得到的细微差别的图像进行融合, 从而在大脑中产生有空间感的立体物体视觉。(√)
20692. (T) 为了保证虚拟环境的真实性, 常需要对虚拟物体进行碰撞检测, 实现方法有多种但其中的包围盒检测法方法是碰撞检测算法中广泛使用的一种方法, 它是解决碰撞检测问题复杂性的一种有效方法。(√)
20693. (T) 材质基本参数中通过三个颜色块来控制材质的颜色, 下面属于材质基本参

数颜色块的是 Reflection (反射色) (✓)

20694. (T) 抬头显示 (HUD) 是 AR 增强现实 Augmented Reality 技术在汽车市场上的突破性应用, 可以将汽车行驶信息及交通信息投射在挡风玻璃上, 在行驶过程中, 驾驶员不需要转移视线。宝马、沃尔沃、雪佛兰、雷克萨斯等众多车型都采用了 HUD 技术。(✓)

20695. (T) AR 增强现实 Augmented Reality 技术不仅在与 VR 技术相类似的应用领域, 诸如尖端武器、飞行器的研制与开发、数据模型的可视化、虚拟训练、娱乐与艺术等领域具有广泛的应用, 而且由于其具有能够对真实环境进行增强显示输出的特性, 在医疗研究与解剖训练、精密仪器制造和维修、军用飞机导航、工程设计和远程机器人控制等领域, 具有比 VR 技术更加明显的优势。(✓)

20696. (T) 电子宠物属于虚拟现实技术。(✓)

20697. (F) VR 虚拟现实 Virtual Reality 638. 技术是一种将真实世界信息和虚拟世界信息“无缝”集成的新技术, 通过计算机系统提供的信息增加用户对现实世界感知的技术, 并将计算机生成的虚拟物体、场景或系统提示信息叠加到真实场景中, 把无法实现的场景在真实世界中展现出来, 从而实现对现实的“增强”, 达到超越现实的感官体验。(X)

20698. (F) MR 混合现实 Mix Reality 技术最大的特点是利用电脑模拟产生一个三维空间的虚拟世界, 提供使用者关于视觉、听觉、触觉等感官的模拟, 有十足的“沉浸感”与“临场感”, 让使用者如同身临其境一般, 可以及时、没有限制地观察三度空间内的事物, 在这个虚拟空间内, 使用者形成交互的是虚拟世界的东西。你看到的所有东西都是计算机生成的, 都是假的。(X)

20699. (T) MR 混合现实 Mix Reality 包括增强现实和增强虚拟, 指的是合并现实和虚拟世界而产生的新的可视化环境。在新的可视化环境里物理和数字对象共存, 并实时互动。(✓)

20700. (F) HR 全息现实 Holographic Reality 的实现需要在一个能与现实世界各事物相互交互的环境中。(X)

20701. (T) 虚拟现实技术的发源地是中国。(X)

3D 打印知识模块（20801-21000，共 200 道题）

20801. (F) 博理 Polly II切片软件对于视图模式菜单下“打印层”可以透视模型描述错误。
20802. (T) 对于博理 Polly II切片软件中模型可以放在空中打印
20803. (T) 博理 Polly II切片软件中在移动选项下将Z轴设置为5结果模型敲击回车数字变成0是因为打开了参数中的自动将模型放置平台上选项。
20804. (T) 博理 Polly II切片软件可兼容的操作系统不包括 Android。
20805. (T) 对于博理 Polly II切片软件描述错误的是切片软件关闭后参数自动清零。
20806. (F) LENS技术可打印小型复杂部件。
20807. (F) SLM技术可打印大型部件。
20808. (T) LENS技术可打印大型零部件。
20809. (T) SLS技术打印的金属零部件致密度不能达到100%。
20810. (F) SLS技术和SLM技术是一回事。
20811. (T) 电子束3D打印金属零部件只能在真空条件下进行。
20812. (T) 目前SLM技术所用的激光器一般是小于1000瓦功率。
20813. (T) 3D打印技术可以打印部分陶瓷。
20814. (T) 3D打印技术制造的金属零部件性能可超过锻造水平。
20815. (T) 3D打印技术只是增材制造的一种。
20816. (F) 目前市面的桌面3D打印设备可打印优良的金属零部件。
20817. (F) 最早的3D打印出现在二十一世纪初。
20818. (F) 由于FDM工艺不需要激光系统支持, 成型材料多为ABS、PLA等热塑性材料, 因此性价比较高, 是桌面级3D打印机广泛长用的技术路径。
20819. (T) 熔融沉积快速成型工艺可以同时成型两种或以上材料。
20820. (T) FDM中要将材料加热到其熔点以上, 加热的设备主要是喷头。
20821. (T) SLS工艺全称:选择性激光烧结由美国德克萨斯大学奥斯汀分校的C. R. Deckard于1989年研制成功。
20822. (T) SLS周期长是因为有预热段和后冷却时间。
20823. (T) SLA技术可联机操作, 可远程控制, 利于生产的自动。

20824. (F) 3DP打印快速原型的精度只由喷涂粘结时生产的零件坯的精度决定。
20825. (T) 薄材叠层制造成型技术工艺对原型进行表面涂覆处理可以提高强度和改进抗漫性。
20826. (T) LOM打印技术的原材料是片材和薄膜材料。
20827. (T) LM打印技术使用小功率O2激光或低成本刀具, 因而价格低且使用寿命长。
20828. (F) LOM激光只起到加热的作用。
20829. (T) 3D打印技术最大的优势在于能拓展设计师的想象空回。
20830. (F) 3D打印数据模型常用格式为. STP。
20831. (T) 3D打印数据模型常用格式为. stl。
20832. (T) 3D打印前处理不包括画面渲染。
20833. (F) 3D打印前处理不包括构造3D模型及画面渲染。
20834. (T) 3D打印前处理包括模型近似处理。
20835. (F) 3D打印前处理不包括切片处理。
20836. (F) 3D打印技术属于减材制造制造技术的范畴。
20837. (T) 3D打印技术属于增材制造制造技术的范畴。
20838. (F) 3D打印技术属于等材制造制造技术的范畴。
20839. (F) 3D打印技术属于激光制造制造技术的范畴。
20840. (T) 产品多样化不增加成本是3D打印技术优点。
20841. (T) 制造复杂物品不增加成本是3D打印技术优点。
20842. (T) 减少废弃副产品不增加成本是3D打印技术优点。
20843. (F) 减少废弃副产品增加成本是3D打印技术优点。
20844. (F) 技术要求低不增加成本是3D打印技术优点。
20845. (T) 对光敏树脂的性能要求不包括毒性小。
20846. (T) 对光敏树脂的性能要求包括粘度低、固化收缩小、成品强度高。
20847. (F) 对光敏树脂的性能要求不包括毒性小、固化收缩小、成品强度高。
20848. (T) 原材料以卷轴丝的形式提供, 易于运输和更换是FDM技术的优点。
20849. (T) 是最早实现的开源3D打印技术, 用户普及率高, 原材料以卷轴丝的形式提供, 易于运输和更换是FDM技术的优点。
20850. (T) 原理相对简单, 无需激光器等贵重元器件是FDM技术的优点之一。

20851. (F) 尺寸精度高,表面质量好,用户普及率高,原材料以卷轴丝的形式提供,易于运输和更换是FDM技术的优点。
20852. (T) 目前FDM常用的支撑材料是水溶性材料。
20853. (F) 目前FDM常用的支撑材料是金属材料。
20854. (F) 目前FDM常用的支撑材料是粉末材料。
20855. (T) SLA技术的优势包括材料种类丰富,覆盖行业领域广。
20856. (T) SLA技术的优势包括工艺成熟稳定,已有50多年技术积累。
20857. (F) SLA技术的优势包括.加工速度快,产品生产周期短,无需切削工具与模具。
20858. (T) SLA技术的优势包括尺寸精度高,表面质量好。
20859. (T)排出未固化的光敏树脂是SLA技术特有的后处理技术。
20860. (F) 取出成型件是SLA技术特有的后处理技术。
20861. (F) 后固化成型件是SLA技术特有的后处理技术。
20862. (F) 去除支撑是SLA技术特有的后处理技术。
20863. (F) 排出未固化的光敏树脂不是SLA技术特有的后处理技术。
20864. (T) SIS 3D打印技术后处理的关键技术不包括热等静压烧结。
20865. (F) SIS 3D打印技术后处理的关键技术不包括高温烧结。
20866. (F) SIS 3D打印技术后处理的关键技术不包括熔浸。
20867. (T) SIS 3D打印技术后处理的关键技术包括打磨抛光、高温烧结等。
20868. (T)SLA技术最重要的应用领域是树脂材料成型。
20869. (F)SLA技术最重要的应用领域是分子材料成型
20870. (F)SLA技术最重要的应用领域是金属材料成型
20871. (F)SLA技术最重要的应用领域是薄片材料成
20872. (F) 3DP技术的优势不包括工作过程较为清洁
20873. (T) 3DP技术的优势不包括成型速度快,成型喷头可用多个喷嘴
20874. (F) 3DP技术的优势不包括无需激光器等昂贵元器件,设备造价大大降低
20875. (F) 3DP技术的优势不包括打印过程支撑结构设计简单.
20876. (T) 3DP打印技术的后处理步骤的第一步是除粉。
20877. (F) 3DP打印技术的后处理步骤的第一步是涂覆。
20878. (F) 3DP打印技术的后处理步骤的第一步是静置。

20879. (F) 3DP打印技术的后处理步骤的第一步是固化。
20880. (T) 3DP 3D打印技术常用的原材料是粉末材料。
20881. (F) 3DP 3D打印技术常用的原材料是高分子材料。
20882. (F) 3DP 3D打印技术常用的原材料是光敏树脂。
20883. (T) 3DP 3D打印技术常用的原材料是PLA.
20884. (F) LOM技术最早是用于航空航天领域。
20885. (F) LOM技术最早是用于机械制造领域。
20886. (T) LOM技术最早是用于立体地图领域。
20887. (F) LOM技术最早是用于医学摄像领域。
20888. (F) LOM技术最早是用于建筑领域。
20889. (T) FDM快速原型工艺是一种不依靠激光作为成形能源, 而将各种丝材加热融化或将材料加热融化、挤压成丝, 逐线、逐层沉积的成形方法.
20890. (F) SLA快速原型工艺是一种不依靠激光作为成形能源, 而将各种丝材加热融化或将材料加热融化、挤压成丝, 逐线、逐层沉积的成形方法.
20891. (F) SLS快速原型工艺是一种不依靠激光作为成形能源, 而将各种丝材加热融化或将材料加热融化、挤压成丝, 逐线、逐层沉积的成形方法.
20892. (F) LOM快速原型工艺是一种不依靠激光作为成形能源, 而将各种丝材加热融化或将材料加热融化、挤压成丝, 逐线、逐层沉积的成形方法.
20893. (T) 3D打印最早出现的是LOM技术。
20894. (F) 3D打印最早出现的是FDM技术。
20895. (F) 3D打印最早出现的是 SLS技术。
20896. (F) 3D打印最早出现的是SLA技术。
20897. (T) FDM成型工艺不需要激光系统的是。
20898. (T) SLA、 LOM 、 SLS成型工艺需要激光系统。
20899. (F) SLA、 LOM 、 SLS成型工艺不需要激光系统。
20900. (T) 各种各样的3D打印机中, 精度最率最高、 售价也相对最高的是工业级3D打印机。
20901. (F) 各种各样的3D打印机中, 精度最率最高、 售价也相对最高的是个人级3D打印机

20902. (F) 各种各样的3D打印机中,精度最率最高、售价也相对最高的是专业级3D打印机
20903. (F) 各种各样的3D打印机中,精度最率最高、售价也相对最高的是桌面级3D打印机。
20904. (T) 与传统工艺相比, SLM可以实现复杂多孔结构的精确可控成型。
20905. (T) SLM技术逐层堆积成型, 在制造复杂模具结构方面较传统工艺有明显优势
20906. (F) SLM属于一种接触式加工方式, 利用高能激光束局部融化粉末, 避免极限压力和温度等苛刻成型条件。
20907. (T) SLM技术已开始在金属构件的创新设计方面发挥重要作用。
20908. (T) 逐行扫描是SLM技术中常见的扫描路径。
20909. (T) 分块扫描、逐行扫描是SLM技术中常见的扫描路径。
20910. (T) 带状扫描、逐行扫描是SLM技术中常见的扫描路径。
20911. (F) 隔行扫描、逐行扫描是SLM技术中常见的扫描路径。
20912. (T) 在金属3D制件前, 需要对工作腔体清理干净, 在清理中不包括主机外壳
20913. (F) 在金属3D制件前, 需要对工作腔体清理干净, 在清理中不包括缸体、腔壁、透镜。
20914. (T) 在SLM中, 由于粉末融化、热量传递与累积导致熔覆道边缘变高, 扫描边框将起到的影响是减少零件成型过程中边缘高度增加的影响
20915. (F) 在SLM中, 由于粉末融化、热量传递与累积导致熔覆道边缘变高, 扫描边框将起到的影响是增大零件成型过程中边缘高度增加的影响
20916. (F) 在SLM中, 由于粉末融化、热量传递与累积导致熔覆道边缘变高, 扫描边框将起到的影响是增加制件表面光洁度
20917. (F) 在SLM中, 由于粉末融化、热量传递与累积导致熔覆道边缘变高, 扫描边框将起到的影响是无影响
20918. (F) 在SLM制件中, 往往会添加支撑结构, 添加支撑结构起到的作用的是增加制件美观性
20919. (T) 在SLM制件中, 往往会添加支撑结构, 添加支撑结构起到的作用的是防止零件局部翘曲
20920. (T) 在SLM制件中, 往往会添加支撑结构, 添加支撑结构起到的作用的是防止

零件局部变形

20921. (T) 在SLM制件中, 往往会添加支撑结构, 添加支撑结构起到的作用的是保持加工稳定性 (T) 适用于SLM成型技术的金属材料为: A金属粉末材料
20922. (F) 适用于SLM成型技术的金属材料为: 金属棒状材料
20923. (F) 适用于SLM成型技术的金属材料为: 金属线型材料
20924. (F) 适用于SLM成型技术的金属材料为: 金属块状材料
20925. (T) 纯镁不适用于激光选区熔融成型技术成型。
20926. (F) 316L不锈钢不适用于激光选区熔融成型技术成型。
20927. (T) TC4钛合金适用于激光选区熔融成型技术成型。
20928. (T) 模具钢适用于激光选区熔融成型技术成型。
20929. (T) 适用于SLM成型技术成型金属材料的粒径范围为: $0\sim 53\mu\text{m}$ 。
20930. (F) 适用于SLM成型技术成型金属材料的粒径范围为: $0.1\sim 1\text{mm}$ 。
20931. (F) 适用于SLM成型技术成型金属材料的粒径范围为: $80\sim 150\mu\text{m}$
20932. (F) 适用于SLM成型技术成型金属材料的粒径范围为: $200\sim 220\mu\text{m}$
20933. (T) 激光选区烧结成型工艺不是金属3D打印工艺。
20934. (T) 电子束选区成型工艺是金属3D打印工艺。
20935. (T) 激光选区熔融成型工艺是金属3D打印工艺。
20936. (T) 激光渐进成型工艺是金属3D打印工艺。
20937. (T) 在激光选区熔融成型技术打印金属材料时, 需要在成型腔内填充惰性气体保护打印过程不发生化学反应, 打印不锈钢、模具钢、高温合金时, 最常用的保护气体为: 氮气。
20938. (F) 在激光选区熔融成型技术打印金属材料时, 需要在成型腔内填充惰性气体保护打印过程不发生化学反应, 打印不锈钢、模具钢、高温合金时, 最常用的保护气体为: 氩气、二氧化碳、 氮气、氢气。
20939. (T) 在激光选区熔融成型技术打印金属材料时, 需要在成型腔内填充惰性气体保护打印过程不发生化学反应, 打印钛合金时, 最常用的保护气体为: 氩气。
20940. (F) 在激光选区熔融成型技术打印金属材料时, 需要在成型腔内填充惰性气体保护打印过程不发生化学反应, 打印钛合金时, 最常用的保护气体为: 氮气。
20941. (F) 在激光选区熔融成型技术打印金属材料时, 需要在成型腔内填充惰性气体

- 保护打印过程不发生化学反应，打印钛合金时，最常用的保护气体为：二氧化碳。
20942. (F) 在激光选区熔融成型技术打印金属材料时，需要在成型腔内填充惰性气体
保护打印过程不发生化学反应，打印钛合金时，最常用的保护气体为：氦气。
20943. (T) 手板不适用于SLM金属3D打印工艺的应用领域。
20944. (F) 随型冷却模具不适用于SLM金属3D打印工艺的应用领域。
20945. (F) 航空、航天不适用于SLM金属3D打印工艺的应用领域。
20946. (T) 金属3D打印过程是一个复杂的成型过程，为了提高打印成功概率，一般在打印前会用CAE技术，模拟打印过程。
20947. (F) 金属3D打印过程是一个复杂的成型过程，为了提高打印成功概率，一般在打印前会用CAM技术，模拟打印过程。
20948. (F) 金属3D打印过程是一个复杂的成型过程，为了提高打印成功概率，一般在打印前会用PDM技术，模拟打印过程。
20949. (F) 金属3D打印过程是一个复杂的成型过程，为了提高打印成功概率，一般在打印前会用CAD技术，模拟打印过程。
20950. (F) 金属3D打印过程是一个复杂的成型过程，为了提高打印成功概率，一般在打印前会用CAD/CAM技术，模拟打印过程。
20951. (T) SLM打印成型技术是将模型切片，利用激光选区熔化金属粉末，一般SLM打印技术工艺中，切片厚度为：0.02-0.08mm
20952. (F) SLM打印成型技术是将模型切片，利用激光选区熔化金属粉末，一般SLM打印技术工艺中，切片厚度为：0.1-0.2mm
20953. (F) SLM打印成型技术是将模型切片，利用激光选区熔化金属粉末，一般SLM打印技术工艺中，切片厚度为：0.2-0.4mm
20954. (F) SLM打印成型技术是将模型切片，利用激光选区熔化金属粉末，一般SLM打印技术工艺中，切片厚度为：1-2mm
20955. (T) SLM工艺适用于打印医疗领域的金属牙冠，以下那种材料不适用于金属牙冠的打印：铜合金
20956. (F) SLM工艺适用于打印医疗领域的金属牙冠，以下那种材料不适用于金属牙冠的打印：钴铬合金
20957. (F) SLM工艺适用于打印医疗领域的金属牙冠，以下那种材料不适用于金属牙

冠的打印：钛合金

20958. (F) SLM工艺适用于打印医疗领域的金属牙冠，以下那种材料不适用于金属牙冠的打印： 纯钛
20959. (T) 金属3D打印过程中需要对模型添加支撑，对支撑的描述不正确的是：模型可以任意形状摆放，添加支撑后即可切片打印。
20960. (T) 金属3D打印过程中需要对模型添加支撑，对支撑的描述正确的是：将打印模型摆放在打印区域内，模型与打印平台面夹角小于 53° 的需添加支撑。
20961. (T) 金属3D打印过程中需要对模型添加支撑，对支撑的描述不正确的是：打印的模型应选择理论投影面积最小的方式摆放，添加支撑后，需要对干涉的支撑进行手动修改。
20962. (T) 金属3D打印过程中需要对模型添加支撑，对支撑的描述正确的是：添加的支撑不能过密，防止打印后不易清除；
20963. (T) 关于金属3D打印的随行冷却模具描述正确的是：3D打印技术可以制造内部具有复杂冷却水路的模具，可以提升注塑生产的效率。
20964. (F) 关于金属3D打印的随行冷却模具描述正确的是：随型冷却模具与传统机械加工模具冷却效果一样。
20965. (F) 关于金属3D打印的随行冷却模具描述正确的是：随型冷却模具具有复杂的冷却水路，导致模具使用寿命变短。
20966. (F) 关于金属3D打印的随行冷却模具描述正确的是：SLM工艺制造的随型冷却模具打印完成后即可注塑使用。
20967. (T) SLM打印工艺采用激光选区熔融对金属粉末进行加工成型，其选用的激光器为：高性能单模连续激光器
20968. (F) SLM打印工艺采用激光选区熔融对金属粉末进行加工成型，其选用的激光器为：二氧化碳激光器
20969. (F) SLM打印工艺采用激光选区熔融对金属粉末进行加工成型，其选用的激光器为： 高性能脉冲激光器
20970. (F) SLM打印工艺采用激光选区熔融对金属粉末进行加工成型，其选用的激光器为：紫外激光器
20971. (T) SLM打印过程中，对激光光斑直径一般为： 50-80um

20972. (F) SLM打印过程中, 对激光光斑直径一般为: 100-200um
20973. (F) SLM打印过程中, 对激光光斑直径一般为: 0.5mm-0.8mm
20974. (F) SLM打印过程中, 对激光光斑直径一般为: 1mm-1.2mm
20975. (T) 激光渐近成型 (LENS) 技术是将金属粉末通过复合激光头喷嘴喷出并用激光将金属粉末熔化成型, LENS技术适用于成型大尺寸的3D打印金属制件。
20976. (T) 激光渐近成型 (LENS) 技术是将金属粉末通过复合激光头喷嘴喷出并用激光将金属粉末熔化成型, LENS技术成型件表面粗糙, 层次感明显。
20977. (T) 激光渐近成型 (LENS) 技术是将金属粉末通过复合激光头喷嘴喷出并用激光将金属粉末熔化成型, LENS技术成型制件致密度较SLM成型技术低。
20978. (T) 电子束选区熔化成型技术 (EBM) 用于金属制件的快速成型, 对其描述错误的是: 电子束成型技术打印的金属制件表面效果光滑, 优于SLM成型技术打印的制件表面效果。
20979. (T) 电子束选区熔化成型技术 (EBM) 用于金属制件的快速成型, 对其描述正确的是: 电子束选区熔化成型技术成型速度比SLM技术快, 电子束扫描速度可达60m/s。
20980. (F) 电子束选区熔化成型技术 (EBM) 用于金属制件的快速成型, 对其描述错误的是: 电子束成型技术在真空环境下成型, 制件不会被氧气氧化。
20981. (T) 电子束选区熔化成型技术 (EBM) 用于金属制件的快速成型, 对其描述正确的是: 电子束成型技术预热温度可达到300℃以上, 制件力学性能更好。
20982. (T) SLM成型技术是将激光器的输出光经过扩束、反射、聚焦等一系列处理后, 聚焦到加工平面, 平面透镜不是光路系统中的器件。
20983. (T) SLM成型技术是将激光器的输出光经过扩束、反射、聚焦等一系列处理后, 聚焦到加工平面, 扫描振镜是光路系统中的器件。
20984. (T) SLM成型技术是将激光器的输出光经过扩束、反射、聚焦等一系列处理后, 聚焦到加工平面, 扩束镜是光路系统中的器件。
20985. (T) SLM成型技术是将激光器的输出光经过扩束、反射、聚焦等一系列处理后, 聚焦到加工平面, 场镜 (F- Θ) 是光路系统中的器件。
- 20986.
20987. (T) 送丝机构不是构成SLM工艺金属3D打印机的部件。
20988. (T) 工作缸是构成SLM工艺金属3D打印机的部件。

20989. (T) 铺粉系统是构成SLM工艺金属3D打印机的部件。
20990. (T) 光路系统是构成SLM工艺金属3D打印机的部件。
20991. (T) SLM工艺金属3D打印技术在民用航空飞机上具有广泛的应用，飞机蒙皮不适用SLM工艺制造。
20992. (F) SLM工艺金属3D打印技术在民用航空飞机上具有广泛的应用，燃油喷嘴不适用SLM工艺制造。
20993. (F) SLM工艺金属3D打印技术在民用航空飞机上具有广泛的应用，飞机起落架连接件不适用SLM工艺制造。
20994. (T) SLM工艺金属3D打印技术在民用航空飞机上具有广泛的应用，座椅安全扣适用SLM工艺制造。
20995. (T) 以下对SLM工艺打印的金属制品描述的不正确的是：大型结构金属制件适用于SLM工艺打印加工。
20996. (T) 以下对SLM工艺打印的金属制品描述的正确是：经过拓扑优化的轻量化结构件适用于SLM工艺打印加工。
20997. (T) 以下对SLM工艺打印的金属制品描述的正确是：具有仿生结构的医疗植入物适用于SLM工艺打印加工。
20998. (T) 以下对SLM工艺打印的金属制品描述的不正确的是：难切削或铸造的特种金属材料适用于SLM工艺打印加工。
20999. (F) 以下对SLM工艺打印的金属制品描述的正确是：大型结构金属制件适用于SLM工艺打印加工。

三维数据采集与处理知识模块（20301~20450，共 150 道题）

20301. (T) 标记点拼接时标志点的过渡区域面积必须足够大。通过若干标志点的匹配共线，求得不同视角下坐标变换关系，最终对整个三维数据进行拼接。
20302. (T) 标志点应贴在表面无特征或者特征较少处，并在保证扫描仪能正常通过标志点拼接的条件下尽量减少标志点的粘贴数目。
20303. (F) 标志点应贴在表面特征或者特征曲率较大处，并在保证扫描仪能正常通过标志点拼接的条件下尽量减少标志点的粘贴数目。
20304. (F) 标志点应贴在表面无特征或者特征较少处，并在保证扫描仪能正常通过标志点拼接的条件下尽量增加标志点的粘贴数目。
20305. (T) 细节特征较复杂或者工件体较小的可以选择小尺寸的标志点，也可以不同尺寸的标志点共同使用。但有些扫描仪只识别一种标志点，只能粘贴能识别的标记点。
20306. (T) 在扫描过程中，可在无法拼接处随时添加标志点，利用新增标志点进行准确匹配。
20307. (T) 物件颜色偏暗，亮度条调大一些；物件颜色偏亮，亮度条调小一些。
20308. (T) 物件颜色偏暗，亮度条调小一些；物件颜色偏亮，亮度条调大一些。
20309. (T) 扫描时曝光过度，形成亮片，也扫描不出正确数据，
20310. (T) 扫描时曝光不足，只能扫描到光强的地方，光少弱的地方均扫描不出来。
20311. (T) 将已经完全晾干的扫描对象放于桌上，根据扫描对象的大小与表面特征，选择合适的标记点。
20312. (T) 用棉签将要贴标记点处拭擦干净，去除浮粉，防止标记点粘贴不上。
20313. (T) 用镊子将 1mm 的标记点以 V 字型无规则分散粘贴于扫描对象表面，粘贴过程中确保有至少 3 个共同的标记点作为已拍摄与未拍摄的过渡点。
20314. (T) 标记点全部粘贴完成后，检查扫描对象上显像剂是否有刮蹭，标记点粘贴地方是否合理并有无脱落。无误后即可等待扫描。
20315. (T) 为了使扫描对象清晰显像，我们使用哑光白色显像剂覆盖被扫描物体表面，对扫描物体喷薄薄的一层显像剂，这样做是为了更好的扫描出物体的三维特征，数据会更精确。

20316. (T) 显像剂喷过多, 会造成厚度叠加, 对扫描精度会造成影响的。
20317. (T) 扫描对象颜色近似黑色, 直接进行扫描时, 深色物体的反光效果不好, 因而需要对扫描对象进行喷粉处理。
20318. (T) 逆向工程的最关键技术是: 准确、快速、完备地获得产品的三维几何模型数据。
20319. (F) 逆向工程的最关键技术是: 速度快、成本低、携带方便、易于操作。
20320. (F) 逆向工程的最关键技术是: 速度快、成本低、携带方便、测量范围大。
20321. (F) 逆向工程的最关键技术是: 测量范围大、准确、快速、图像测量像素点质量高
20322. (T) 三维光学扫描仪的基本原理是把结构光栅投影到物体表面, 物体表面形状不同让投射过来的光栅影线发生不同的变形, 再利用两个工业相机获取相应图像, 通过解析变形影线, 就可获得图像上像素的三维坐标, 形成密集的三维点云。
20323. (F) 三维光学扫描仪的基本原理是把激光投影到物体表面, 物体表面形状不同让投射过来的光栅影线发生不同的变形, 再利用两个工业相机获取相应图像, 通过解析变形影线, 就可获得图像上像素的三维坐标, 形成密集的三维点云。
20324. (F) 三维光学扫描仪的基本原理是把红光投影到物体表面, 物体表面形状不同让投射过来的光栅影线发生不同的变形, 再利用两个工业相机获取相应图像, 通过解析变形影线, 就可获得图像上像素的三维坐标, 形成密集的三维点云。
20325. (T) 三维光学扫描仪是目前三维形状测量中最好的方法之一, 主要优点有测量范围大、速度快、成本低、携带方便、易于操作等。
20326. (F) 三维光学扫描仪是目前三维形状测量中最好的方法之一, 主要优点有测量范围大、精度高、点云多、易于操作等。
20327. (F) 三维光学扫描仪是目前三维形状测量中最好的方法之一, 主要优点有测量范围大、能扫略大曲率表面、易于操作等。
20328. (F) 三维光学扫描仪是目前三维形状测量中最好的方法之一, 主要缺点是不能扫描深色、透光物体、点云边界不清晰等。
20329. (F) 三维光学扫描仪是目前三维形状测量中最好的方法之一, 主要缺点是不能扫描深色、不适合扫描曲率小的表面、透光物体、点云边界不清晰等。
20330. (T) 三维光学扫描仪是目前三维形状测量中最好的方法之一, 主要缺点精度

相对较低、不适合扫描曲率大的表面、点云边界不清晰等

20331. (T) 三维光学扫描系统由一般由光机、相机及软件构成。
20332. (F) 三维光学扫描系统由一般由相机、电脑、驱动软件构成。
20333. (F) 三维光学扫描系统由一般由激光发生器、相机及软件构成。
20334. (F) 三维光学扫描系统由一般由激光发生器、激光接收器、相机及软件构成。
20335. (T) 在上世纪 90 年代中，国内面结构光扫描方法的科学研究也开展起来，主要集中在清华大学、天津大学、北京航空航天大学、华中科技大学、西安交通大学和上海交通大学等高校和相关厂商，研究领域包含了先进制造技术、快速成型、精密仪器和机器视觉等专业。
20336. (F) 在上世纪 90 年代中，国内面结构光扫描方法的科学研究也开展起来，主要集中在北京大学、南京大学、北京航空航天大学、华中科技大学、西安交通大学和上海交通大学等高校和相关厂商，研究领域包含了先进制造技术、快速成型、精密仪器和机器视觉等专业。
20337. (F) 在上世纪 90 年代中，国内面结构光扫描方法的科学研究也开展起来，主要集中在清华大学、浙江大学、北京航空航天大学、华中科技大学、西安交通大学和上海交通大学等高校和相关厂商，研究领域包含了先进制造技术、快速成型、精密仪器和机器视觉等专业。
20338. (T) 面结构光扫描技术作为一类典型的相位测量轮廓法，与传统的激光扫描仪和三坐标测量系统比较，测量速度提高数十倍。
20339. (F) 面结构光扫描技术作为一类典型的相位测量轮廓法，与传统的激光扫描仪和三坐标测量系统比较，测量速度提高数百倍。
20340. (F) 面结构光扫描技术作为一类典型的相位测量轮廓法，与传统的激光扫描仪和三坐标测量系统比较，测量速度提高数千倍。
20341. (T) 面结构光三维测量系统主要由五部分组成：图像采集、相机标定、特征提取
20342. (F) 面结构光三维测量系统主要由五部分组成：立体匹配、三维点云计算和处理。
20343. (F) 面结构光三维测量系统主要由五部分组成：图形计算、相机标定、特征提取。

20344. (F) 面结构光三维测量系统主要由五部分组成：图像采集、相机驱动、特征造型。
20345. (F) 三维扫描测量可以分为非接触式和接触式两类。非接触式分为：触发式、连续式。
20346. (F) 三维扫描测量可以分为非接触式和接触式两类。非接触式分为：三角形式、CT 测量式。
20347. (T) 三维扫描测量可以分为非接触式和接触式两类。非接触式分为：光学式、非光学式。
20348. (F) 三维扫描测量可以分为非接触式和接触式两类。非接触式分为：层切式、超声波式
20349. (T) 三维扫描测量可以分为非接触式和接触式两类。接触式分为：触发式、连续式
20350. (F) 三维扫描测量可以分为非接触式和接触式两类。接触式分为：三角形式、CT 测量式。
20351. (F) 三维扫描测量可以分为非接触式和接触式两类。非接触式分为：层切式、非光学式
20352. (F) 三维扫描测量可以分为非接触式和接触式两类。非接触式分为：层切式、超声波式。
20353. (F) 光学式三维扫描测量可以划分为：层切法、结构光法、超声波法、计算机视觉法。
20354. (T) 光学式三维扫描测量可以划分为：三角形法、结构光法、激光干涉法、计算机视觉法
20355. (F) 光学式三维扫描测量可以划分为：三角形法、结构光法、CT 测量法、计算机视觉法
20356. (F) 光学式三维扫描测量可以划分为：CT 测量法、层切法、激光干涉法、计算机视觉法。
20357. (F) 非光学式三维扫描测量可以划分为：层切法、结构光法、超声波法、计算机视觉法。
20358. (T) 非光学式三维扫描测量可以划分为：CT 测量法、层切法、MRI 测量法、超

声波法。

20359. (F) 非光学式三维扫描测量可以划分为：三角形法、结构光法、CT 测量法、计算机视觉法。

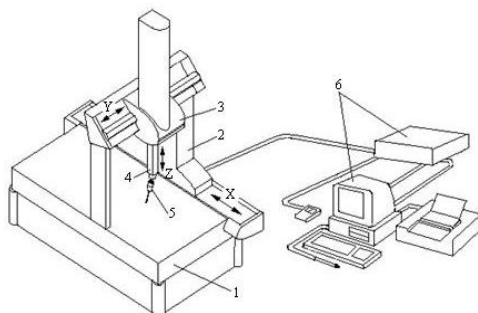
20360. (F) 非光学式三维扫描测量可以划分为：CT 测量法、层切法、激光干涉法、计算机视觉法。

20361. (T) 三坐标测量机简称 CMM ，是 20 世纪 60 年代发展起来的一种新型高效的精密测量仪器。

20362. (F) 三坐标测量机简称 CT，是 20 世纪 60 年代发展起来的一种新型高效的精密测量仪器。

20363. (F) 三坐标测量机简称 DMM ，是 20 世纪 60 年代发展起来的一种新型高效的精密测量仪器。

20364. (T) 三坐标测量机是典型的机电一体化设备，它由机械系统和电子系统两大部分组成。机械部分由 6 部分构成，包括：1-工作台 2-移动桥架 3-中央滑架 4-Z 轴 5-测头 6-电子系统。



20365. (T) 结构光扫描测量是非接触测量，面测量。

20366. (T) 结构光扫描测量精度为数十到数百个 μm 。

20367. (T) 结构光扫描测量是非接触测量，测量速度快。

20368. (T) CMM 测量精度几个 μm 。

20369. (T) CMM 测量接触测量，点测量 。

20370. (F) CMM 测量精度数十到数百个 μm 。

20371. (F) CMM 测量速度快。

20372. (T) 断层测量测量 (CGI, ICT) 为破坏性接触测量。

20373. (T) 断层测量测量 (CGI, ICT) 内外形都可测量。

20374. (T) 断层测量测量 (CGI, ICT)B. 精度几十个 μm 。
20375. (F) 断层测量测量 (CGI, ICT)测量速度较快。
20376. (T) 从 CMM 的工作原理说, 它可以测量任何工件的任何几何元素的任何参数。
20377. (F) 从 CMM 的工作原理说, 它仅可以截面圆的圆度
20378. (F) 从 CMM 的工作原理说, 它不可以测量垂直于孔轴线的截面圆。
20379. (T) 非接触测量还可以分为被动式扫描和主动式扫描两类。被动式扫描系统, 常见的方法有阴影恢复形状法 SFS(Shape From Shading)、光度立体法(Photometric Stereo)、立体视差法 (Binocular Stereo Vision) 等。
20380. (F) 非接触测量还可以分为被动式扫描和主动式扫描两类。被动式扫描系统, 常见的方法有傅里叶变换轮廓术、光度立体法 (Photometric Stereo)、光度立体法 (Photometric Stereo)、立体视差法 (Binocular Stereo Vision) 等。
20381. (F) 非接触测量还可以分为被动式扫描和主动式扫描两类。被动式扫描系统, 常见的方法有相位测量轮廓法、光度立体法 (Photometric Stereo)、立体视差法 (Binocular Stereo Vision) 等。
20382. (F) 非接触测量还可以分为被动式扫描和主动式扫描两类。被动式扫描系统, 常见的方法有傅里叶变换轮廓术、相位测量轮廓法、阴影恢复形状法 SFS(Shape From Shading)、光度立体法 (Photometric Stereo)、立体视差法 (Binocular Stereo Vision) 等。
20383. (T) 非接触测量还可以分为被动式扫描和主动式扫描两类。常见的主动式扫描有激光扫描法、傅里叶变换轮廓术、相位测量轮廓法和飞行时间法等。
20384. (F) 非接触测量还可以分为被动式扫描和主动式扫描两类。常见的主动式扫描有激光扫描法、阴影恢复形状法 SFS (Shape From Shading)、相位测量轮廓法和飞行时间法等。
20385. (F) 非接触测量还可以分为被动式扫描和主动式扫描两类。常见的主动式扫描有激光扫描法、立体视差法 (Binocular Stereo Vision)、傅里叶变换轮廓术、相位测量轮廓法和飞行时间法等。
20386. (F) 非接触测量还可以分为被动式扫描和主动式扫描两类。常见的主动式扫描有激光扫描法、阴影恢复形状法 SFS (Shape From Shading) 和飞行时间法等。
20387. (F) 面结构光扫描仪适合各种环境。

20388. (F) 面结构光扫描仪在太阳光下扫描也不受影响。
20389. (T) 面结构光扫描仪扫描仪在没有环境光线干扰的地方扫描数据质量更好
20390. (T) 标志点 (Marker) 是表面覆盖有特殊反光材料的标记物, 常见形状有球形、半球形、编码标志点等。
20391. (F) 标志点 (Marker) 是表面覆盖有特殊反光材料的标记物, 常见形状有长方形、正方形、编码标志点等。
20392. (F) 标志点 (Marker) 是表面覆盖有特殊反光材料的标记物, 常见形状有长方形、球形、半球形、编码标志点等。
20393. (T) Geomagic Warp 能够注册和合并多个部分扫描数据成一个完整的数据对象, 因此不必依赖扫描设备来导入一个完成的 3D 数据对象。我们可以使用 N 点对齐命令来实现。
20394. (F) Geomagic Warp 能够注册和合并多个部分扫描数据成一个完整的数据对象, 因此不必依赖扫描设备来导入一个完成的 3D 数据对象。我们可以使用最佳拟合对齐命令来实现。
20395. (T) Geomagic Warp 软件中, 体外孤点是单独的点, 选择体外孤点是通过敏感度参数来分析每个点与它临近点的关系。敏感性参数默认为 67, 当增加敏感性时, 更多的体外孤点将被选中。
20396. (F) 松弛平滑一个多边形对象跟减少噪音相似, 他们的区别在于松弛平滑不提供曲率保护。
20397. (F) 松弛平滑一个多边形对象跟减少噪音相似, 他们的区别在减少噪音不提供曲率保护。
20398. (T) 松弛平滑一个多边形对象跟减少噪音相似, 松弛是准对三角形面片移动来减少, 减少噪音使准对点与点之间移动来减少。
20399. (F) 松弛平滑一个多边形对象跟减少噪音相似, 他们的区别在于松弛平滑提供曲率保护。
20400. (T) 减少噪音是移动点来使得封装点云后得到一个平整的多边形, 这个命令功能强大, 如果降噪使用不当, 会导致扫描数据变形。
20401. (F) 减少噪音是移动点来使得封装点云后得到一个平整的多边形, 这个命令功能强大, 可以无限次降噪, 次数越多越好。

20402. (T) 减少噪音是移动点来使得封装点云后得到一个平整的多边形, 这个命令功能强大减少噪音最大距离显示的是一个点移动的最大距离。
20403. (T) 减少噪音是移动点来使得封装点云后得到一个平整的多边形, 这个命令功能强大, 减少噪音标准偏差显示的是现在减少噪音前和后的偏差。
20404. (T) Geomagic Warp 软件中, 松弛平滑命令可以对多边形对象进行整体平滑处理, 能对整个多边形对象或选中的大区域进行整体平滑处理。
20405. (T) Geomagic Warp 软件中, 简化是三角形减少操作, 勾选“固定边界”, 高级栏中“曲率优先”、“网格优先级”、“最大变长比值”都不勾选, 执行时保护边界部分的结构不被影响。
20406. (F) Geomagic Warp 软件中, 简化是三角形减少操作, 勾选“固定边界”, 高级栏中“曲率优先”、“网格优先级”、“最大变长比值”都不勾选, 执行时曲率保护不存在。
20407. (F) Geomagic Warp 软件中, 简化是三角形减少操作, 勾选“固定边界”, 高级栏中“曲率优先”、“网格优先级”、“最大变长比值”都不勾选, 执行时在多边形上有高曲率的多边形将出现统一网格的结果。
20408. (F) Geomagic Warp 软件中, 简化是三角形减少操作, 勾选“固定边界”, 高级栏中“曲率优先”、“网格优先级”、“最大变长比值”都不勾选, 执行时边界部分也将被影响, 出现统一网格的结果。
20409. (T) 扫描深色物件时, 需要对扫描件喷粉, 原因是深色物体吸光。
20410. (F) 扫描深色物件时, 需要对扫描件喷粉, 原因是深色物体反光。
20411. (F) 扫描深色物件时, 需要对扫描件喷粉, 原因是深色物体透光。
20412. (F) 扫描深色物件时, 需要对扫描件喷粉, 原因不清楚。
20413. (F) 扫描金属物件时, 需要对扫描件喷粉, 原因是金属件吸光。
20414. (T) 扫描金属物件时, 需要对扫描件喷粉, 原因是金属件会反光
20415. (F) 扫描金属物件时, 需要对扫描件喷粉, 原因是金属件透光
20416. (F) 扫描金属物件时, 需要对扫描件喷粉, 原因不清楚。
20417. (T) 扫描玻璃物件时, 需要对扫描件喷粉, 原因是玻璃物件透光。
20418. (F) 扫描玻璃物件时, 需要对扫描件喷粉, 原因是玻璃物件吸光。
20419. (F) 扫描玻璃物件时, 需要对扫描件喷粉, 原因是玻璃物件反光。

20420. (T) 文物考古一般都是在野外工作，而且因其文物保护的特殊要求，文物表面一般都不允许喷显影剂。我们选择扫描仪要考虑便携性，容易带至测量现场；无需喷显影剂便能对文物进行快速非接触扫等因素。
20421. (F) 文物考古一般都是在野外工作，而且因其文物保护的特殊要求，文物表面一般都不允许喷显影剂。我们选择扫描仪可以考虑采用接触式，提高精度。
20422. (F) 文物考古一般都是在野外工作，而且因其文物保护的特殊要求，文物表面一般都不允许喷显影剂。我们选择扫描仪可以考虑结构光，细节清晰。
20423. (F) 文物考古一般都是在野外工作，而且因其文物保护的特殊要求，文物表面一般都不允许喷显影剂。我们选择扫描仪可以考虑便捷性；高精度。
20424. (T) DPT-5 型是常用三维扫描显影剂，结合了日本 MARKTEC 株式会社同类产品的先进技术而研制开发的最新产品，其高灵敏度，低氟、氯、硫含量，无刺激味，可水洗。检测灵敏度 $\leq 0.5 \mu$ 。
20425. (T) DPT-5 型是常用三维扫描显影剂，去除剂为有毒、有害、有强刺激性气味有机溶剂。
20426. (F) DPT-5 型是常用三维扫描显影剂，去除溶剂中无毒、无害、有强刺激性气味有机溶剂。
20427. (T) FC-5 反差增强剂也是常用三维扫描显影剂，本品具有无毒、无腐蚀、无强刺激性气味，具有成膜洁白细腻、挥发快、易去除（和不易去除二种）等特点。
20428. (F) FC-5 反差增强剂也是常用三维扫描显影剂，本品具有有毒、无腐蚀、无强刺激性气味，具有成膜洁白细腻、挥发快、易去除（和不易去除二种）等特点。
20429. (F) FC-5 反差增强剂也是常用三维扫描显影剂，本品有毒、有腐蚀、有强刺激性气，具有成膜洁白细腻、挥发快、易去除（和不易去除二种）等特点。
20430. (T) FC-5 反差增强剂，使用前将喷罐充分摇匀，使罐内的悬浊液充分均匀后喷洒；将本品的喷孔对准被检工件的部位，建议保持 200~300mm 距离。
20431. (T) DPT-5 反差增强剂，使用前将喷罐充分摇匀，使罐内的悬浊液充分均匀后喷洒；将本品的喷孔对准被检工件的部位，建议保持 150~200mm 距离。
20432. (T) 使用 FC-5 反差增强剂前，请务必将罐内液体充分摇匀后使用，并仔细阅读喷罐上的使用说明。
20433. (T) 使用 FC-5 反差增强剂，如在使用过程中误入眼睛，要立即用大量的清水

进行冲洗，如还有不适请寻求医疗保护。

20434. (T) 使用 FC-5 反差增强剂，喷罐应在低于 50 度的环境温度下置放和保存。
20435. (F) 使用 FC-5 反差增强剂，如工件表面有锈蚀时，使用反差增强剂后表面颜色会略带淡黄色，一般会影响观察。
20436. (T) 使用 FC-5 反差增强剂前，请务必并仔细阅读喷罐上的使用说明。
20437. (F) 喷 FC-5 反差增强剂时不需要注意通风，操作人员可以长时间使用时。
20438. (T) FC-5 反差增强剂喷罐使用完毕后，请将罐身刺穿后废弃。
20439. (T) FC-5 反差增强剂使用温度范围为 5° ~55° 。
20440. (F) FC-5 反差增强剂使用温度范围为 15° ~65° 。
20441. (T) 在扫描中采用标记点拼接时，前一幅和后一幅，一般最少要有 3 个公共标记点重叠。
20442. (F) 在扫描中采用标记点拼接时，前一幅和后一幅，一般最少要有 2 个公共标记点重叠。
20443. (T) 扫描时，各型号的扫描仪和软件都有默认参数，要根据扫描环境和扫描对象的颜色深浅进行调整，先进行试扫一到两幅，根据扫描结果判定。
20444. (F) 扫描时，各型号的扫描仪和软件都有默认参数，要根据厂家提供的参考值设置。
20445. (T) 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪驱动软件打开失败是因为没有连接杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪或设备连接失败导致。
20446. (F) 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪驱动软件打开失败是因为扫描仪相机没有打开。
20447. (T) 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪开机后会出现转台初始化，“请勿在转台上放置物品,防止跌落”提醒。
20448. (F) 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪开机后会出现转台初始化，“标定扫描仪”提醒。
20449. (T) 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪标定时背景颜色要求深色。
20450. (T) 杭州志杭 ZH-Scan-Z 型扫描仪标定时，每一步标定完，会出现“已经完成一次图片收集，请按图示照片重新摆放标定板”提示。